

Multicoptersteuerung Projektziele

31. März 2014

1 Ziel der Arbeit

Flugfähiger Multicopter der über verschiedene Schnittstellen gesteuert werden soll. Die hierfür benötigten Schnittstellen und dazugehörigen Protokolle soll ebenfalls im Rahmen dieser Arbeit evaluiert werden.

Dabei werden vorgefertigte Teilkomponenten für den Mechatronischen Aufbau verwendet. Diese werden im wesentlichen folgende sein:

- Rahmen
- Ausleger
- Flugcontroller
- Motoren und Rotoren
- Motorsteuerung (ESC)
- Akku
- Sender und Empfänger¹

2 Beschreibung

3 Aufbau

¹DSM 2,4GHz, Zigbee, Bluetooth, etc.