

ZWISCHENBERICHT

---

# Datenübertragung mit dem Pixhawk über die UART-Schnittstelle

---

17. Oktober 2016

Saner Kevin

Institut für Automation

# 1 Einleitung

Die Antennen zum Suchen der Minen sollen mit einer Lagenregelung versehen werden, dazu wird auf ein Gimbal-System gesetzt. Die Konfiguration der Lagenregelung soll dabei vor dem Flug erfolgen. Das heisst, dass während dem Flug keine Änderungen vorgenommen werden müssen, jedoch soll die Winkel der Gimbal-Regelung überwacht werden, damit man sie allenfalls in das Postprocessing miteinbeziehen kann. Die im folgenden beschriebene Software, lässt also folglich nur Lese- und keine Schreibprozesse zu.

## **Voraussetzungen:**

- Ubuntu Version 14.04 oder ähnlich
- QGroundControl unter Linux
- Pixhawk inkl. sämtlicher benötigter Peripherie
- 2 x FTDI-Kabel 3.3V
- Toolchain des Single Board Computer zum Cross-Kompilieren

## Literaturverzeichnis

- [1] Prosys OPC UA Java SDK: *Preisliste* [online] Available at: [https://downloads.prosysopc.com/opcua/Prosys\\_OPC\\_UA\\_Java\\_SDK\\_Price\\_List.pdf](https://downloads.prosysopc.com/opcua/Prosys_OPC_UA_Java_SDK_Price_List.pdf)  
[Zugriff am 21.06.2016]