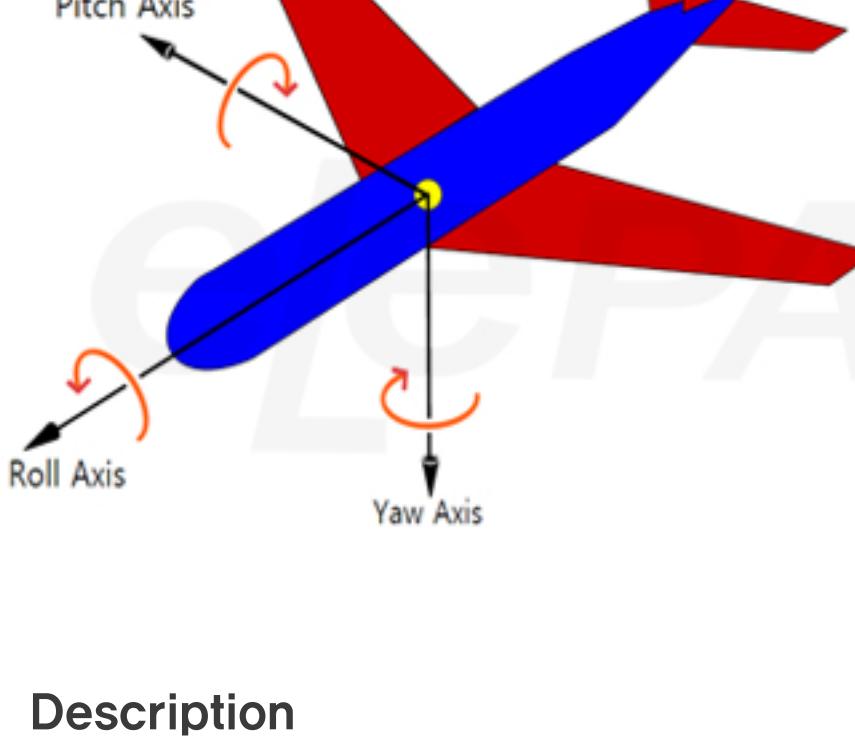


GY-86

10-DOF Flight Controller MPU6050+ HMC5883L+ MS5611 IMU Sensor Module

Feature

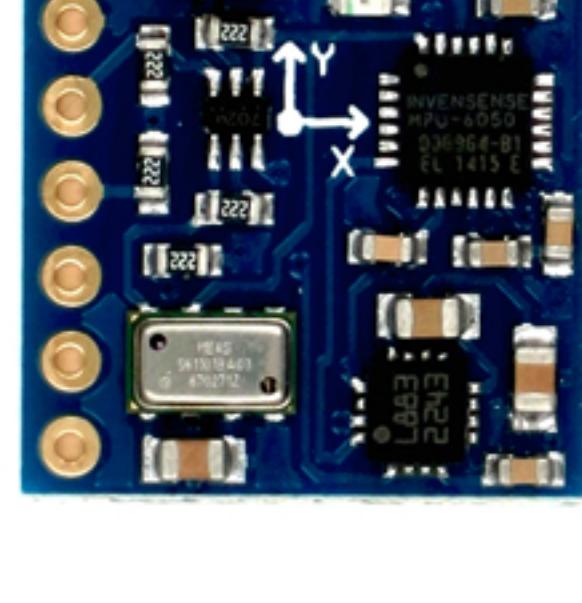
GY-86은 10-DOF IMU(*inertial measurement unit ; 관성측정유닛) 센서보드는 MPU6050(3축 자이로 + 3축 가속도) + HMC5883L(3축 마그네틱) + MS5611(대기압력)센서의 조합으로 9축의 Pitch, Roll, Yaw를 측정하고, 고도계(대기압력) 기능까지 추가된 항공기용 비행콘트롤 솔루션입니다.



참고.

IMU센서는 보통 Gravitational force(중력)를 측정하는 Accelerometer(가속도계)와 각각속도(회전하는 물체의 가속도)를 측정하는 GyroScope(각각속도계)로 이루어지는데 여기에 지자계(Magnetic field)센서를 추가하여 중력의 방향까지 포함하는 완벽한 관성을 측정 할 수 있다. 이것을 Hybrid IMU 또는 MARG(Magnetic, Angular Rate, and Gravity) 라고도 부른다.

무인항공기, 드론등에 많이 사용된다.



Description

10DOF modules (3축 자이로 + 3축 가속도 + 3축 지자계 + 대기압력)

Sensor : MPU6050 + HMC5883L + MS5611

gyroscope range: $\pm 250 \text{ } \pm 500 \text{ } \pm 1000 \text{ } \pm 2000 \text{ } ^\circ/\text{s}$

Acceleration range: $\pm 2 \text{ } \pm 4 \text{ } \pm 8 \text{ } \pm 16 \text{ g}$

HMC5883L: Measuring range: $\pm 1.3\text{--}8 \text{ Gauss}$.

Power supply : 3-5v

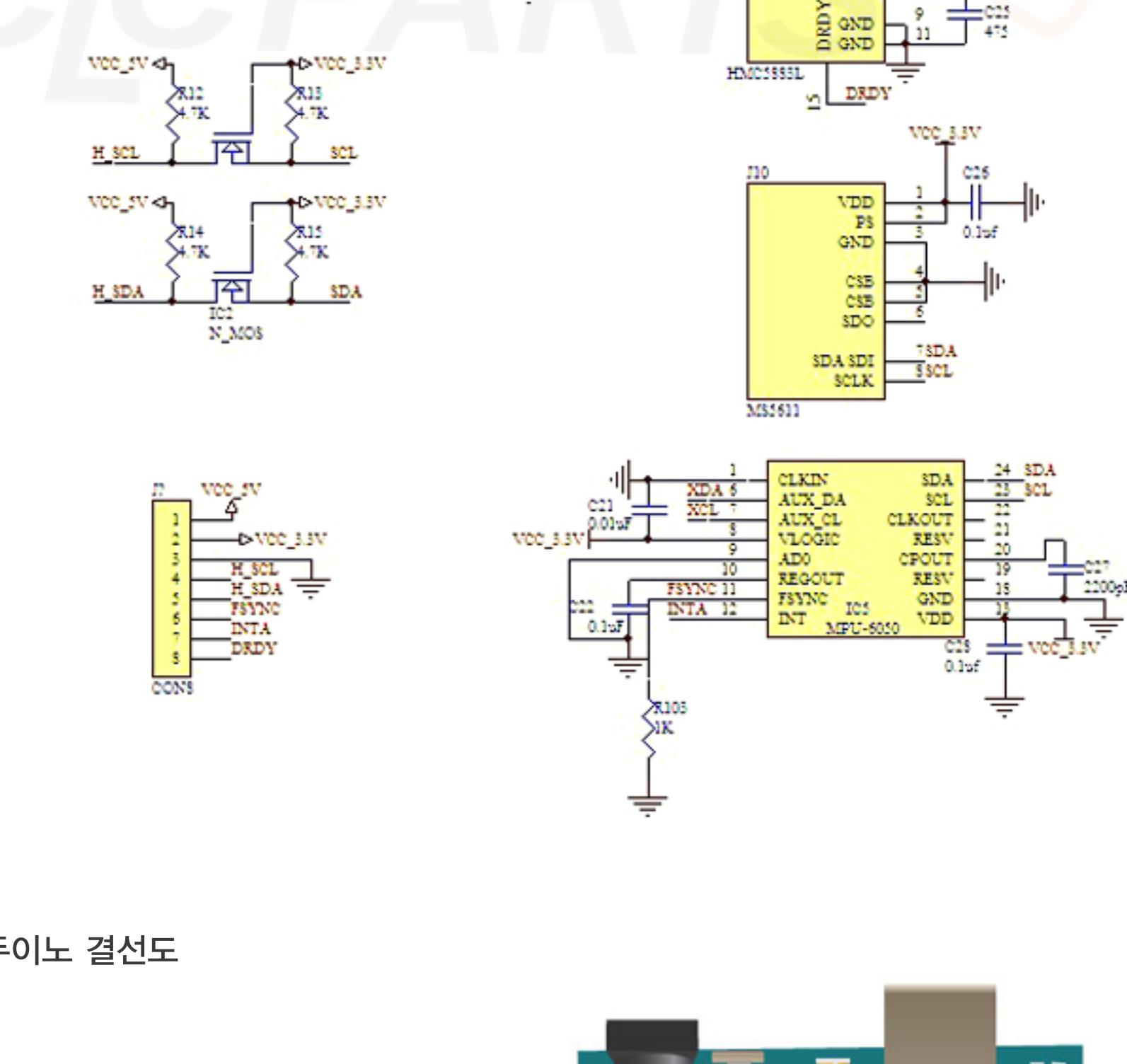
(fully compatible with 3v-5V systems, including LLC circuit)

Interface : I2C

Weight: 1.46g

Size: 22 x 17mm

Schematic



아두이노 결선도

