Untersuchung der Sensordaten des Quadrocopters

**Motivation:** Die Regelung des Quadrocopters ist nicht stabil. Der Quadrocopter driftet zur Seite weg.

**Verwendete Werkzeuge:**

QC\_Datenlogger Selbst erstelltes Tool, mit ihm werden via ZigBee die Systemzustände ausgelesen und in einer Textdatei exportiert werden.

Microsoft Excel Verarbeitung der Exportierten Daten

**Bestimmen der Wirkrichtung der Beschleunigungssensoren**

Der Quadrocopter wird mit abgeschalteten Moren mit der zu Prüfenden Richtung zum Boden gehalten. Nach dem Auslesen muss die Erdbeschleunigung in dieser Richtung angezeigt werden.

*Ergebnis:*

***(Richtungen siehe Dokumentation Kapitel 1.1)***

Die Beschleunigung des Modells in Richtung Vorne(rotes Kabel) wird auf dem Ausgang Y-Ausgegeben! Die Beschleunigung des Modells in Richtung links wird negativ auf dem Ausgang X-Ausgegeben!

**Messen des Rauschens der Beschleunigungssensoren**

Der Quadrocopter wird ohne laufende Motoren auf dem Boden abgestellt. Über den QC\_Datenlogger wird via Status Request alle 100ms Messwerte abgerufen.

R