



PONTUS PLOAHN 2021-09-08
 PLOAHN INDUSTRIES INC.



Varje motor är kopplad till varsin ESC

Motor 1 - ESC 1 RÖD (+) SVART (GND) Orange (signal) till FC

Motor 2 - ESC 2 RÖD (+) SVART (GND) Orange (signal) till FC

Motor 3 - ESC 3 RÖD (+) SVART (GND) Orange (signal) till FC

Motor 4 - ESC 4 RÖD (+) SVART (GND) Orange (signal) till FC

Flightcontroll (FC) har integrerad barometer för höjdvänkning.

1. Sensor för kollision i höjd och sidled RX/TX/GND/5V
 2. GPS mottagare med WGS84 - Kopplas till FC - RX/TX/GND/5V
 3. VIDEO TX med tillhörande 12V kamera, styrsignal från FC, strömförsörjning på 12v från batteri till kamera. Vs+/(GND)
 4. Vidare kopplas styrservo för X och Y led in (GIMBAL) för styrning av videokamera U/N H/V (+)/GND/Us/Ds/Ls/Rs
 5. Flightrecorder (BLACK BOX) kopplas in till FC - Information spars på SD - micro - (+) / GND/FDs (FlightDataSignal)
 6. RX - Mottagaren kopplas in till FC - RX styrs av R/C TX Sändaren som har Pitch, Yaw, Roll samt Throttle för upp/ner.
 7. LED - Enheten är utrustad med ledlampor som lyser direkt när ström kopplas på, oavsett om det finns strömbrytare. (+) / (GND)
- Detta är en försiktighetsåtgärd som bekräftar genom ljus (rött/grönt) att enheten är "ALIVE and Kicking".

Enheten är utrustad med Voltregulator/Batteriregulator för att få en jämn matning på 5V till enheterna samt att FC är utrustad med en spänningsregulator för att undvika att enheten saknar egen förmåga att återgå hem när spänningen i batteriet riskerar att blir för lågt.

Funktionen är kopplad till RTH via GPS enheten som kallibreras vid "Tillsyn före flygning".

Pontus Plaahn

2021-09-08