

برد کنترل مینی کوادکوپتر با STM32F103C8T6 و MPU6050

این برد کوچک و قدرتمند برای ساخت و راه اندازی مینی کوادکوپترهای سبک و آموزشی طراحی شده است. در قلب این برد از میکروکنترلر STM32F103C8T6 با هسته ARM Cortex-M3 استفاده شده که به همراه سنسور MPU6050 (ژیروسکوپ و شتابسنج شش محوره) کنترل دقیق و پایداری پرواز را ممکن می‌سازد.

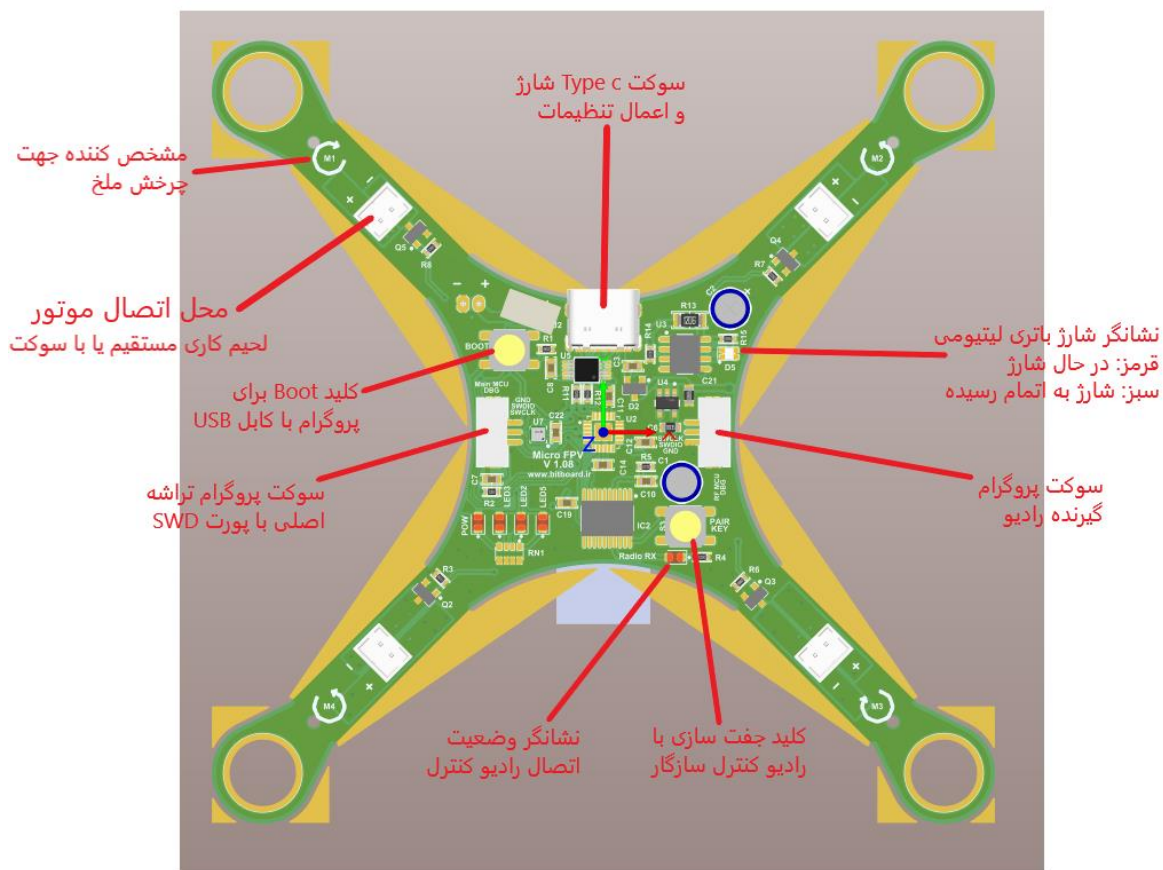
برد از موتورهای کورلس مدل 8520 پشتیبانی می‌کند و با باتری لیتیوم پلیمر 3.7 ولت با ظرفیت 200 تا 380 میلی آمپر ساعت به خوبی کار می‌کند. درگاه Type-C روی برد قرار دارد تا بتوان آن را به راحتی با شارژرهای اندرویدی معمولی شارژ کرد.

برای ارتباط بی‌سیم و کنترل از راه دور، این برد به صورت کامل با فرستنده رادیویی مجهز به تراشه NRF24L01 سازگار است و می‌تواند به گیرنده یا رادیوکنترل بی‌سیم مخصوص متصل شود.

ویژگی‌ها و مشخصات:

عنوان	مشخصات
نام برد	برد کنترل مینی کوادکوپتر
میکروکنترلر	STM32F103C8T6 (ARM Cortex-M3)
سنسور پرواز	MPU6050
موتورهای پشتیبانی شده	کورلس مدل 8520
نوع باتری	لیتیوم-پلیمر V3.7
ظرفیت باتری پیشنهادی	180 تا 380 میلی آمپر ساعت
درگاه شارژ	USB Type-C
ارتباط بی‌سیم	پشتیبانی از NRF24L01 برای رادیوکنترل
کاربردها	مینی کوادکوپترهای سبک، پروژه‌های آموزشی، پروازهای آزمایشی
مزایا	طراحی کوچک و سبک، کنترل پایدار، سازگاری گسترده

راهنمای اجزای برد کوادکوپتر:



راهنمای جفت کردن با برد کوادکوپتر و گیرنده ربات تانک :

- 1- رادیو کنترل را خاموش کنید
- 2- دکمه جفت سازی را نگه دارید
- 3- رادیو کنترل را روشن کنید
- 4- چراغهای وضعیت باید یکی در میان چشمک بزنند
- 5- همین کار را برای برد گیرنده هم تکرار کنید تا چراغ وضعیت پشت سر هم چشمک بزند.