Als Recycling Option für die Komponenten meines in die Tage gekommenen FPV Copters, wollte ich mal etwas neues ausprobieren. Es wäre zu viel Arbeit gewesen dem alten Copter noch neue Aluarme zu verpassen, da an dem alten Rahmen wirklich alle Schrauben entfernt werden müssen um einen Arm zu wechseln. Da ich den Copter sowieso auseinander nehmen musste, habe ich also geplant einen neuen Rahmen zu bauen.

Rahmen

Als Rahmen kommt ein selbst entworfenes Design zum Einsatz. Gewisse Einflüsse von z.B. dem GoFly Travel v2 vom Frickler, oder dem RD 450 von trinco sind nicht von der Hand zu weisen, aber ich habe alles von Grund auf selbst gezeichnet, und mit meiner Fräse gefräst. Der Rahmen gliedert sich in zwei Bereiche die voneinander entkoppelt sind. In der unteren Sektion

finden die Regler und die Spannungsversorgung statt, und die Arme werden hier ebenfalls montiert. Dadurch bleiben ggf. entstehende Vibrationen von der zweiten Sektion, der oberen, entkoppelt. In dieser oberen Sektion befinden sich alle weiteren Komponenten. Die Flugsteuerung und der Akku sitzen mittig bzw. hinten. Die HD Cam wird oben drauf befestigt und die FPV Cam ist frontal im Rahmen integriert.

Steuerung

Die alte klassische MultiWii Steuerung aus dem Ursprungscopter kommt weiter zum Einsatz. Sie besteht aus einem Warthox Shield, Arduino Mini Pro und einem orginal WiiMotion Plus. Zusätzlich ist noch ein BMA020 montiert, an den ich mich aber auch erst bei der Demontage des alten Copters erinnert habe.

Setup

- FC: MultiWii mit WMP, BMA020
- Empfänger: FrSky D4R
- Motoren: 4x Keda 20-28M 1050kv (link)
- Regler: 4x HobbyWing 12a (link)
- FPV Sender: 5.8GHz 25mW Foxtechfpv (link)
- FPV Cam: Pixim Seawolf (link)
- HD Cam: Mobius HD Cam

- OSD: E-OSD (link)

Bilder

{limage}jk01/jk-01_06.jpg{/limage} {limage}jk01/jk-01_07.jpg{/limage}

{limage}jk01/jk-01_09.jpg{/limage} {limage}jk01/jk-01_04.jpg{/limage}

{limage}jk01/jk-01_08.jpg{/limage} {limage}jk01/jk-01_01.jpg{/limage}

{limage}jk01/jk-01_05.jpg{/limage} {limage}jk01/jk-01_02.jpg{/limage}