

Dies ist eine Linksammlung zum Thema Multikopter und allem was dazu gehört. Einsteiger haben es so wesentlich leichter. Ich (larsm) habe 2011 meinen ersten Hexakopter auf Multiwii-Basis gebaut und fasse hier meine Erfahrungen zusammen.

Geschichte

Vor ein paar Jahren hat mikrokoetter.de angefangen sehr teure, aber auch sehr gute Multikopter zu verkaufen. Bis heute basieren sie auf proprietärerer Hardware. Im rcgroups.com Forum ist kurz danach das multiwii Projekt entstanden, welches seinen Namen von dem 3-Achsigem Gyrosensor der Wii Motion Plus hat. Die Software ist offen und frei und läuft auf sehr viel verschiebener Hardware. In der Zeit entstand auch das arducopter Projekt, welches auch nur auf proprietärerer Hardware läuft, aber neben der Handsteuerung auch einen komplett autonomen Flug ermöglicht. Megapirates hat sich als hardwareunabhängige Variante davon abgespalten. Mittlerweile gibt es zahlreiche weitere Projekte: Fertige, plumpe iPhone-Kopter bei Saturn, Bausätze, Shops für Steuerungen, Sensoren, Rahmen, Kameras, usw.

Grundlegender Aufbau

Motoranzahl

Multikopter werden in der Regel mit 3 bis 8 Motoren ausgestattet. Es müssen gleichviele gegenläufige Propeller montiert werden. Da das beim Trikoetter nicht geht, dreht hier ein Servo einen der Motoren. Trikoetter würde ich aufgrund der unnötig höheren Komplexität und somit geringeren Sicherheit nicht bauen. Der Quadroetter ist die gängigste Bauform, er ist am wendigsten und somit am besten für Kunstflug geeignet. Wenn er etwas mehr Nutzlast tragen soll ist der Hexakopter die beste Wahl. Octokopter gelten als weniger effizient als Hexakopter, sind aber für noch größere Lasten geeignet.

Rahmen

Der Rahmen sollte möglichst leicht, steif und schwingungsdämpfend konstruiert sein. Bei mir muss ich die 10mm*10mm*1mm Vierkantaluhröhrchen schon zusätzlich verstärken. Es gibt zahlreiche Händler für diverse Rahmen und Rahmenbauteile: [Hobbyking](#), [Flyduspider](#)

Flight Controller

Je nach eingesetzter Software sind das proprietäre Platinen für meist sehr viel Geld, z. B.: [Mikrokoetter](#), [Arducopter](#) Mir gefallen die hardwareunabhängigen Projekte, wie z. B. multiwii besser. multiwii ist Arduino-Code, läuft auf jedem 16 MHz 5V Atmega 328, 1284 oder 2560 und unterstützt eine Vielzahl von Sensoren. Andererseits macht diese Freiheit die Auswahl der Hardware nicht gerade einfacher.

Bis ich mehr Zeit habe hier erstmal die Link-Sammlung

<http://www.rcgroups.com/forums/showthread.php?t=1097355>*

Auch interesting: [*http://www.openpilot.org/*](http://www.openpilot.org/)

Testvideos: [*http://vimeo.com/warthox*](http://vimeo.com/warthox)

Frame: [*http://flyduino.net/Flyduspider-Hexacopter-Frame-Set*](http://flyduino.net/Flyduspider-Hexacopter-Frame-Set)

Motor: [*http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/uh_viewItem.asp?idProduct=4700*](http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/uh_viewItem.asp?idProduct=4700)

Kabel Motor-Regler 0,75 mm²

Kamera: [*http://de.gopro.com/hd-hero2-cameras/*](http://de.gopro.com/hd-hero2-cameras/)

Propeller: *Welle: 5mm*

[*http://www.lipoly.de/index.php?main_page=product_info&cPath=1884_817&products_id=99726](http://www.lipoly.de/index.php?main_page=product_info&cPath=1884_817&products_id=99726)
http://www.lipoly.de/index.php?main_page=product_info&cPath=1884_817&products_id=99725

Akku: Turnigy Nano tech 3s = 3 lipo zellen = 3*4V=12V

http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/_378_85_LiPo_LiFe_NiMH_Battery-Turnigy_nano_2Dtech.html Vollgas am Boden= ca. 82A

Akkustecker: XT60 http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/uh_viewItem.asp?idProduct=9572

Regler: http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/uh_viewItem.asp?idProduct=13430

<http://www.rcgroups.com/forums/thumbgallery.php?do=showattach&u=361583> mit 16 mhz quarz,
 nur n-fets, solderpads Custom Firmware:
<http://www.rcgroups.com/forums/showthread.php?t=1513678>

Software: multiwii <http://www.multiwii.com/>

<http://www.rcgroups.com/forums/showthread.php?t=1261382>

Flight Controller: Groß atmega 256: <http://flyduino.net/Flyduino-MEGA-Flight-Controller-CPU-Board>

<http://www.rcgroups.com/forums/showthread.php?t=1381577> klein mit atmega 328 5v 16 mhz:

<http://flyduino.net/MWC-Board-matt-black> <http://arduino.cc/it/Main/ArduinoBoardProMini> *Sensor:

[*http://www.drotek.fr/shop/en/13-imu*](http://www.drotek.fr/shop/en/13-imu)

[*http://viacopter.eu/index.php?page=shop.product_details&flypage=flypage.tpl&product_id=28&category_id=11&option=com_virtuemart&Itemid=53*](http://viacopter.eu/index.php?page=shop.product_details&flypage=flypage.tpl&product_id=28&category_id=11&option=com_virtuemart&Itemid=53) *Empfehlung: Muss: gyro, accelerometer. Sinnvoll: baromete, magnetometer * Fernbedienung: * Mode 2!

<http://www.rcgroups.com/forums/thumbgallery.php?do=showattach&u=361583>

<http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/%5F%5F8992%5F%5FTurnigy%5F9X%5F9Ch%5FTransmitter%5Fw%5FModule%5F8ch%5FReceiver%5FMode%5F2%5Fv2%5FFirmware%5F.html> Firmware:

<http://code.google.com/p/er9x/> <http://www.rcgroups.com/forums/showthread.php?t=1266162>

Hardware Mods: Display Backlight:

<http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/%5F%5F17129%5F%5FTurnigy%5F9X%5FLCD%5FBacklight%5FKit%5FWhite%5FDIY%5F.html> Transmitter: <http://www.frsky-rc.com/ShowProducts.asp?id=85>

<http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/%5F%5F17205%5F%5FFrSky%5FDHT%5F8ch%5FDIY%5FTelemetry%5FCompatible%5FTransmitter%5FModule.html> rs232 ttl pegelwandler für Telemetrie

Reciever: <http://www.frsky-rc.com/ShowProducts.asp?id=114>

<http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/%5F%5F14356%5F%5FFrSky%5FD8R%5FII%5F2%5F4Ghz%5F8CH%5FReceiver%5Fwith%5FTelemetry.html> Battery (passt genau):

<http://www.hobbyking.com/hobbyking/store/%5F%5F16529%5F%5FTurnigy%5F2650mAh%5F3S%5F1C%5FLLF%5FTx%5FPack%5Futaba%5FJR%5F.html>

From:

<http://wiki.warpzone.ms/> - **warpzone**

Permanent link:

<http://wiki.warpzone.ms/projekte:multikopter?rev=1329584108>

Last update: **01.03.2017**

