

# Сборка коптера



# Детали для сборки квадрокоптера

## 1. Каркас квадрокоптера

Представляет собой корпус летательного аппарата, который будет использован для монтажа всего прочего оборудования и электронной начинки. Состоит из 4 лучей и печатной платы. Вес 295 г грамм.

## 2. Мотор- 4 штуки

3. Регулятор для регулирования оборотов и контроля скорости. 4 штуки.

4. Пропеллеры- 4штуки. Два пропеллера правостороннего вращения и два левостороннего.

5. Модуль управления квадрокоптером. 1 штука.

6. Аккумуляторная батарея литий-полимерного типа. 1 штука

7. Устройство для зарядки аккумуляторов. 1 штука.

8. Коннектор для подключения аккумулятора. 1 штука.

# Детали для сборки квадрокоптера

9. Хомуты для закрепления проводов на корпусе квадрокоптера. 1 упаковка.

10. Коннекторы. 1 упаковка.

11. Лента с липучкой для прикрепления аккумулятора к корпусу квадрокоптера. 1 штука.

12. Винты. 1 упаковка.

13. Пульт управления квадрокоптером. В одном комплекте поставляются приемник передатчик. 1 штука

# Пошаговая инструкция сборке квадрокоптера

1. Уменьшаем длину проводов на регуляторах. При подсоединении регулятора к моторам длина проводов будет значительно превышать длину луча на котором вся эта конструкция будет крепиться.
2. Припаиваем коннекторы к концам проводов на регуляторе чтобы в дальнейшем можно было подключить регулятор к моторам.
3. Припаиваем провода регуляторов к плате.
4. Припаиваем провода коннектора к плате для подключения аккумулятора.
5. Производим монтаж двигателей - привинчиваем по 1 двигателю на каждый луч.
6. Осуществляем сборку рамы. Привинчиваем лучи к плате.

# Пошаговая инструкция сборке квадрокоптера

7. Осуществляем сборку рамы. Привинчиваем лучи к плате.
8. Подключаем провода регуляторов к двигателям. Кабели регулятора и двигателя соединяются в произвольном порядке. В дальнейшем может понадобиться изменение порядка подключения при окончательной конфигурации беспилотника. При использовании выделенных регуляторов для каждого двигателя, положительный и отрицательный полюс должны соединяться с контроллером, идя лишь от одного регулятора.
9. Закрепляем на корпусе модуль управления двухсторонним скотчем. Его лучше всего расположить в центральной части платформы.
10. Выполняем подключение регуляторов к модулю управления.
11. Закрепляем на корпусе приемник двухсторонним скотчем и подключаем его к модулю управления. Приёмник должен быть расположен максимально близко к модулю.
12. Запитываем устройство. Подключаем к коннектору аккумуляторную батарею.