



Configurazione SAPR

Configurazione SAPR

Parrot Anafi

SAPR _____

Indice generale

Configurazione APR.....	3
Configurazione Multirotores.....	3
Motori.....	3
Electronic Speed Controller.....	3
Eliche.....	3
Flight Control Board.....	3
GPS.....	3
Camera.....	3
Batterie.....	3
OSD/Telemetria.....	4
Peso	4
Configurazione SPR.....	4
Procedure di emergenza previste.....	5
Procedura 1 – Optical Flow in caso di malfunzionamento GPS.....	5
Procedura 2 – Geofence.....	5
Procedura 3 – Smart RTH.....	5

Configurazione APR

Configurazione Multirottore

L'APR in questione è un multirottore a 4 rotori.

Motori

L'APR possiede installato 4 motori Parrot Anafi.

Electronic Speed Controller

L'APR ha installate 4 ESC Parrot Anafi.

Eliche

L'APR ha installate delle eliche Parrot Anafi

Flight Control Board

L'APR ha installata una FCB Parrot Anafi

GPS

L'APR ha installato un GPS Parrot Anafi

Camera

La camera è integrata nel mezzo e non può essere rimossa. Viene quindi considerata parte del peso del mezzo.

Batterie

BATTERIA INTELLIGENTE:

- Tipo: Lipo ad alta densità (2 celle)
- Capacità della batteria: 2700 mAh
- Autonomia: 25 min
- Porta di ricarica: USB-C
- Tensione: 7,6 V
- Potenza massima di ricarica: 24W

Autonomia di volo totale: Variabile tra i 20 e i 25 minuti. Questo valore è approssimativo per diversi fattori tra cui il vento e il tipo di pilotaggio.

OSD/Telemetria

L'APR incorpora una telemetria interna Parrot utilizzabile tramite app Free Flight 6.

Peso

Il peso massimo al decollo è di 300 g.

Configurazione SPR

PARROT SKYCONTROLLER 3

- Dimensioni da chiuso: 94x152x72mm
- Dimensioni da aperto: 153x152x116mm
- Peso: 386g
- Sistema di trasmissione: Wi-Fi 802.11a/b/g/n
- Frequenza di funzionamento: 2.4 - 5.8 GHz
- Portata massima di trasmissione: 4km
- Risoluzione del ritorno video: HD 720p
- Capacità della batteria: 2500 mAh 3.6V
- Autonomia: 2h30 (Android) / 5h30 (iOS)
- Dispositivi mobili supportati: dimensione schermo fino a 6"
- Porte USB: USB-C (Ricarica), USB-A (Connessione)

Procedure di emergenza previste

Per salvaguardare i piloti, il luogo e il drone stesso, sono state previste diverse procedure di emergenza da attuare in caso di malfunzionamento dell'APR.

Procedura 1 – Optical Flow in caso di malfunzionamento GPS

Nella casistica in cui il GPS smetta di funzionare correttamente, perda il segnale, o siano presenti interferenze che ne impediscano il normale funzionamento, il flight controller automaticamente rileverà la problematica e farà rimanere l'APR sul posto grazie ai sensori Optical Flow per il posizionamento di cui è dotato. Sarà possibile atterrare o procedere in modalità che non richiedono l'ausilio del GPS.

Procedura 2 – Geofence

La Geofence si attiva in maniera autonoma prima che l'APR fuoriesca da una pre-determinata area, stabilita tramite software apposito con centro nel punto di decollo dell'APR. Questa procedura aiuta il pilota a non uscire dai limiti impostati. Questa procedura serve ad evitare flyaway accidentali e/o dovuti a errori di pilotaggio.

Procedura 3 – Smart RTH

La procedura di RTH si attiva automaticamente quando viene a mancare il Radio-Link o la batteria è scarica. Non appena l'FCB rileva la mancanza del link (o la batteria scarica) attiva in automatico la procedura di FailSafe e l'APR comincia lo smart RTH autonomamente.