

There are no translations available.

### Hexa 2 von Mikrokopter

Typ: Hexa Multikopter von Mikrokopter  
Durchmesser: 600 cm

Antrieb: 6x Robbe Roxxy 2827-35 BL / APC 10x4.7  
Lipo Vislero 4S 5000mAh

Ausrüstung: NVA Ctrl V1.1 / MK3 Mag / MK GPS V1.0  
Kamerasteuerung für GOPro HD Cam  
Headtracker Black Stork / Isler Telemetrie

#### Beleuchtung

SKYLed: 1 Stk.

LED: 9x RGB 60 Led/meter / 6x Fluxled / 7x Ledstreifen 60Led/Meter a

Spezial: Spezialhaube mit LED

Pilot: T. Hess

#### SKYTool LED - Datei

---



#### Bilder:

---

{gallery}pics/cust/hess{/gallery}

#### Video:

---

### Detaillierte Informationen zum Hexakopter:

---

<b>Durchmesser</b>	<b>600 mm</b>
<b>Flightcontroll</b>	<b>FC 2.1 3 Achsgyro mit Luftdrucksensor</b>
<b>Navigation</b>	<b>Nav Ctrl V1.1</b>
<b>Kompass</b>	<b>MK3 Mag</b>
<b>GPS</b>	<b>MK GPS V1.0</b>
<b>Motoren</b>	<b>6x Robbe Roxxy 2827-35 BL</b>
<b>Propeller</b>	<b>APC 10 x 4,7</b>
<b>Regler</b>	<b>6 x BL-Ctrl V1.2</b>
<b>Video Sender</b>	<b>Aviation RC 5,8 Ghz</b>
<b>Kamerasteuerung</b>	<b>2x Hitec HS 225 MG mit Tiltausgleich</b>
<b>OSD</b>	<b>Black Stork mit GPS. Daten und Navigation werden ins Videobild</b>
<b>Headtracker</b>	<b>Black Stork über Kompasssensor</b>
<b>Antriebsakku</b>	<b>4S 5000 Vislero</b>
<b>Kamera</b>	<b>Go Pro Hero</b>
<b>Telemetrie</b>	<b>Via Bluetooth auf PC oder Handy</b>
	<b>Isler 433 Mhz</b>
	<b>Via OSD</b>
<b>Kameragestell</b>	<b>Eigenbau mit zwei Servos</b>
<b>Beleuchtung</b>	<b>Innosky Skyled</b>
<b>Led</b>	<b>9X RGB/ 6X Fluxled/ 7x Ledstreifen a 6 Led</b>

### Modellbeschreibung:

Der Hexa 2 wurde als Kameraplattform für Foto, Video und FPV Flug gebaut. Die Ausstattung ist State of the art. Durch die Navigationseinheit sind Position Hold, Coming Home

und Wegpunktflug möglich. Höhenkontrolle über Luftdrucksensor. Sämtliche Flugdaten werden auf einer SD Karte gespeichert. Das Kameragestell gleicht die Flugbewegungen der Kopters aus, so das die Kamera immer gerade ist.

Die Bildübertragung beim FPV Flug erfolgt über einen 5,8 GHz Sender auf eine Fat Shark Videobrille. Der Headtracker steuert die Kamera via Kopfbewegung über einen Kompasssensor.

Alle Flugdaten werden in der Videobrille durch das OSD eingeblendet. Werden Foto oder Videoflüge unternommen, so erfolgt die Datenübertragung via Bluetooth oder WiFi auf einen Laptop oder Android Handy. Das Handy arbeitet hier auch als Black Box. Der Kopter kann so auch über das Handy geflogen werden. Zusätzlich wurde ein 433 MHz Isler System für Höhe und Batteriemanagement verbaut.

Da beim Kopter kein vorne oder hinten im Flug zu erkennen ist, ist die **Beleuchtung** zur Lageerkennung von enormer Wichtigkeit. Hier kommt das

### **Skyled**

zum Einsatz.

Zunächst wurden in die Rigger Positionsleds verbaut. Vorne weiß, rechts rot, links grün, hinten blau. Auf der Unterseite der Rigger sind Ledstreifen mit je 6 Leds verbaut. Vorne rot, hinten blau. Die seitlichen Rigger sind mit vier grünen Ledstreifen a 6 Leds bestückt. Der hintere Ausleger ist zusätzlich mit einem Ledstreifen a 6 Led rot bestückt der als Beacon dient. Für die Showbeleuchtung sorgen 9 RGB Leds in der Haube. Über einen elektronischen Schalter wird die Beleuchtung eingeschaltet. Die Steuerung des Skyled erfolgt dann über einen Schieberegler. Zunächst startet nur die reine Positionsbeleuchtung zur Lageerkennung. Anschließend können die Sequenzen der Showbeleuchtung mit dem Schieberegler abgerufen werden. Bei der Programmierung sollte der perfekte UFO Effekt erzielt werden. Farbwechsel kombiniert mit der Dimmerfunktion des Skyled. Abschließend läßt sich sagen, daß die Lageerkennung bei Nacht durch die Beleuchtung wesentlich einfacher ist als bei Tag. Das Skyled ermöglicht absolut sichere Nachtflüge.

Ich habe mich häufig gefragt, wie lange es dauert bis UFO Alarm von den Anwohnern ausgelöst wird, wenn der Hexa2 Nachts in der Luft ist.