

非开源飞控PX4版飞行控制器，自驾仪PIX无人机PX4系统 固定翼多旋翼FPV航模

产品名称	非开源飞控PX4版飞行控制器，自驾仪PIX无人机PX4系统 固定翼多旋翼FPV航模
公司名称	西安市精准测控有限责任公司
价格	780.00/套
规格参数	重量: 30g (不带壳) 型号:PX4版飞控自驾仪 产地:西安
公司地址	西安市高新区科技路二路65号清华科技园A-312
联系电话	029-88814882 18092861453

产品详情

PX4版飞行控制器产品集成导航功能，舵机控制，发动机控制和电源管理功能，同时为客户提供飞行控制模型的软硬件开发平台，用户只需要专注于飞控的开发与应用。

导航算法由我公司研发设计团队独立开发设计，完全区别于开源导航算法，算法通过扩展卡尔曼滤波器，对惯性测量单元、三轴磁强计、气压高度计和GPS信息进行融合，不管是在静态条件下还是动态条件下均可提供精确，稳定的导航结果。

控制系统选用STM32F427主芯片及STM32F405协处理器（惯导专用），提供底层驱动程序，包括接收INS系统数据，SBUS接口数据解析，异步串口收发数据，PWM输出，ADC数据采集，SPI，I2C和GPIO等。

开源飞控特性：

开发环境为Keil-MDK

编程语言：C语言

支持Mavlink v2.0版本协议

支持机载日志存储及日志分析

操作系统采用国产RTOS RT-Thread，简单好用，文档全面且全是中文文档

代码风格简洁，注释详细

简洁清晰的系统框架，更方便增加自己的飞行模式

核心算法基于ArduPilot，固定翼、旋翼多机型飞行验证