

**Общество с ограниченной ответственностью**  
**«Научно-производственное объединение «Многофункциональные комплексы»»**

111116, Россия, г. Москва, ул. Лефортовский Вал, д. 7Г, строение 5, кабинет 12, ИНН  
5047146244, КПП 772201001, www.npo\_mfk.ru, Email: tender@npo-mfk.ru. тел.  
+7(495)120-19-88

**Паспорт**  
**полетного контроллера**  
**конструктора программируемого квадрокоптера**  
**Phoenix 3**

**Конструктор программируемого квадрокоптера «Феникс 3»**  
**Версия 21.03.19**

Основные технические характеристики полетного контроллера Pixracer V1.0 приведены в таблице:

1	Габаритные размеры платы (плата установлена в защитном корпусе)	36x36 мм
2	Тактовая частота процессора	168 МГц
3	Выходы питания +5В на сервоустройствах (обеспечивается согласно схеме подключения)	Не менее 2 шт.
4	Фильтры по питанию 2.2 мкФ (установлены, см. прил. 1)	не менее 7 шт.
5	Возможность установки прошивки PX4	наличие
6	Поддержка интерфейсов CAN, UART, I2C,	наличие
7	Возможность стабилизации в разных полетных режимах по угловой скорости, ориентации и позиции	наличие



Внешний вид полетного контроллера Pixracer V1.0

**Коллектив компании QUADRONE**

**Общество с ограниченной ответственностью**  
**«Научно-производственное объединение «Многофункциональные комплексы»»**

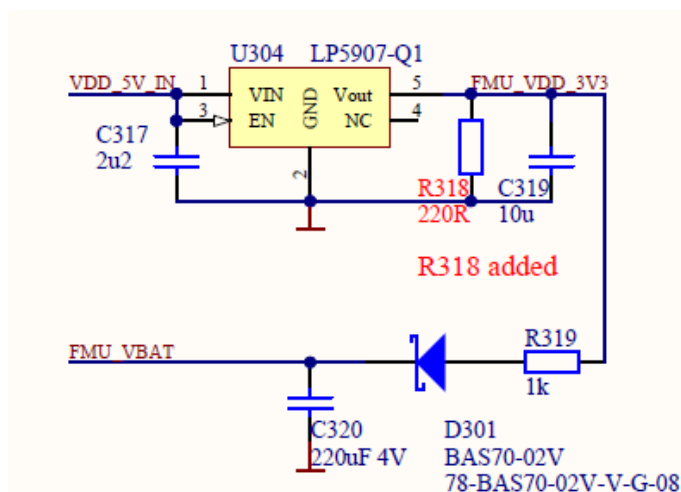
111116, Россия, г. Москва, ул. Лефортовский Вал, д. 7Г, строение 5, кабинет 12, ИНН  
5047146244, КПП 772201001, www.npo\_mfk.ru, Email: tender@npo-mfk.ru. тел.  
+7(495)120-19-88

### Приложение 1. Фильтры по питанию в контроллере Pixracer V1.0

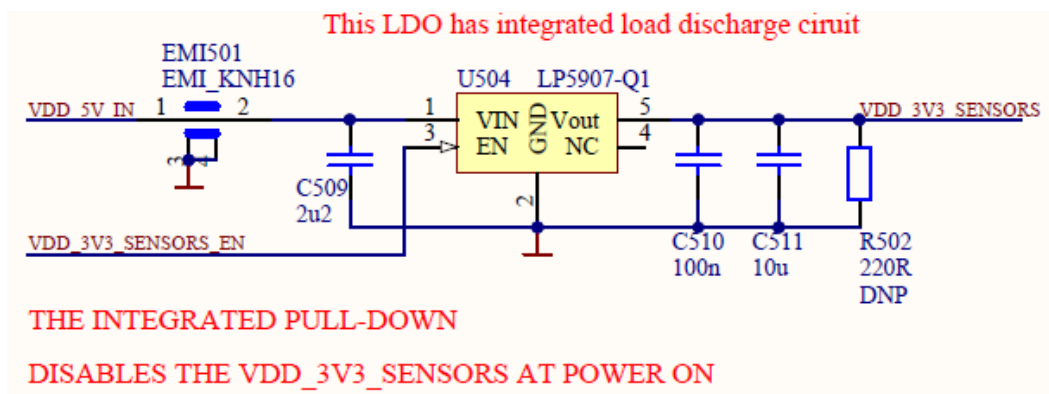
Далее представлены фрагменты схемы электрической принципиальной, расположенной по адресу:

[https://raw.githubusercontent.com/PX4/px4\\_user\\_guide/master/assets/flight\\_controller/pixracer/pixracer-rc12-12-06-2015-1330.pdf](https://raw.githubusercontent.com/PX4/px4_user_guide/master/assets/flight_controller/pixracer/pixracer-rc12-12-06-2015-1330.pdf)

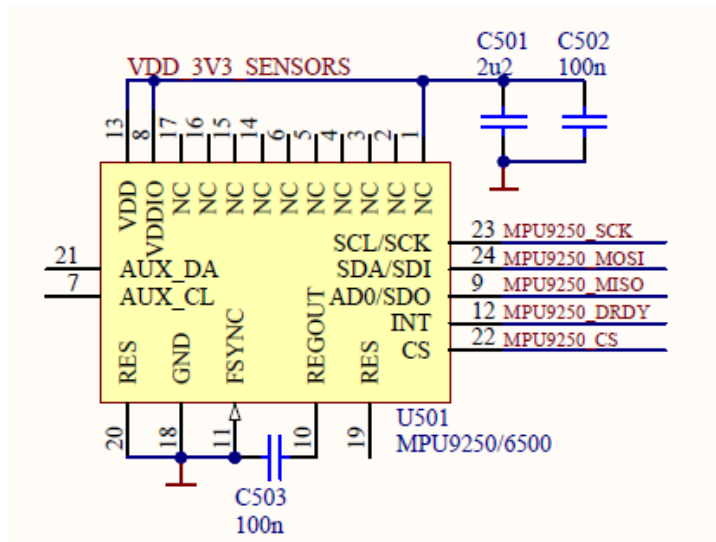
- 1) В схеме 3.3 В питания процессора STM32F427VIT6 на стабилизаторе LP5907-Q1: C317



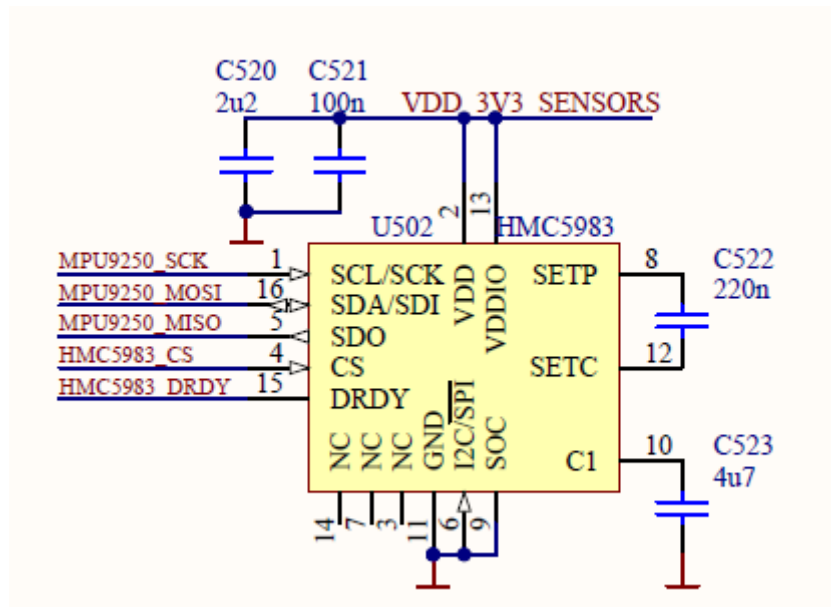
- 2) В схеме 3.3 В питания сенсоров на стабилизаторе LP5907-Q1: C509



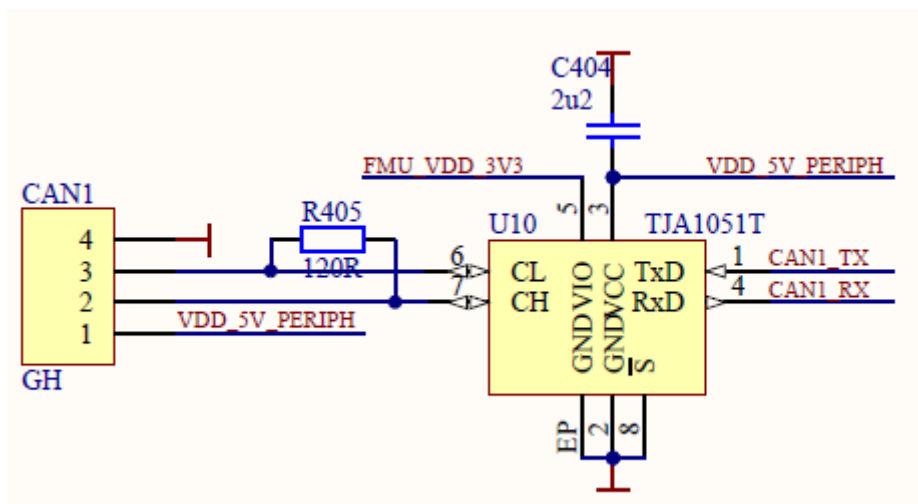
- 3) В схеме питания 3.3 В сенсора MPU9250: C501



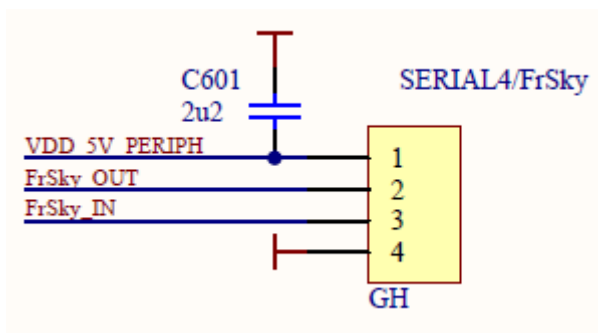
4) В схеме питания 3.3 В магнетометра HMC5983: C520



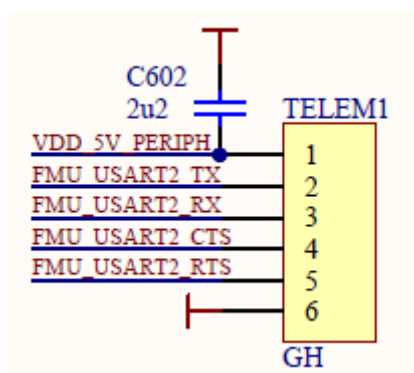
5) В схеме питания 5 В CAN драйвера TJA1051T: C404



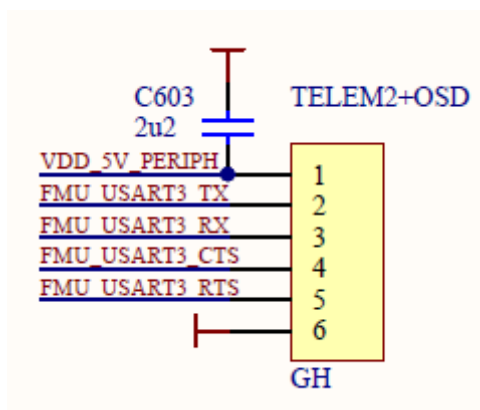
6) В схеме подключения устройств FrSky на разъёме SERIAL4/FrSky: C601



7) В схеме подключения устройств телеметрии на разъёме TELEM1: C602



8) В схеме подключения устройств телеметрии на разъёме TELEM2: C603



Таким образом, всего в полетном контроллере имеется 8 шт. фильтров по питанию согласно принципиальной электрической схеме.

**Коллектив компании QUADRONE**