



I-MANUAL DE MONTAJE

Dron cuadricóptero y APM 2.6/2.8

[Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos](#)

I-COMPONENTES

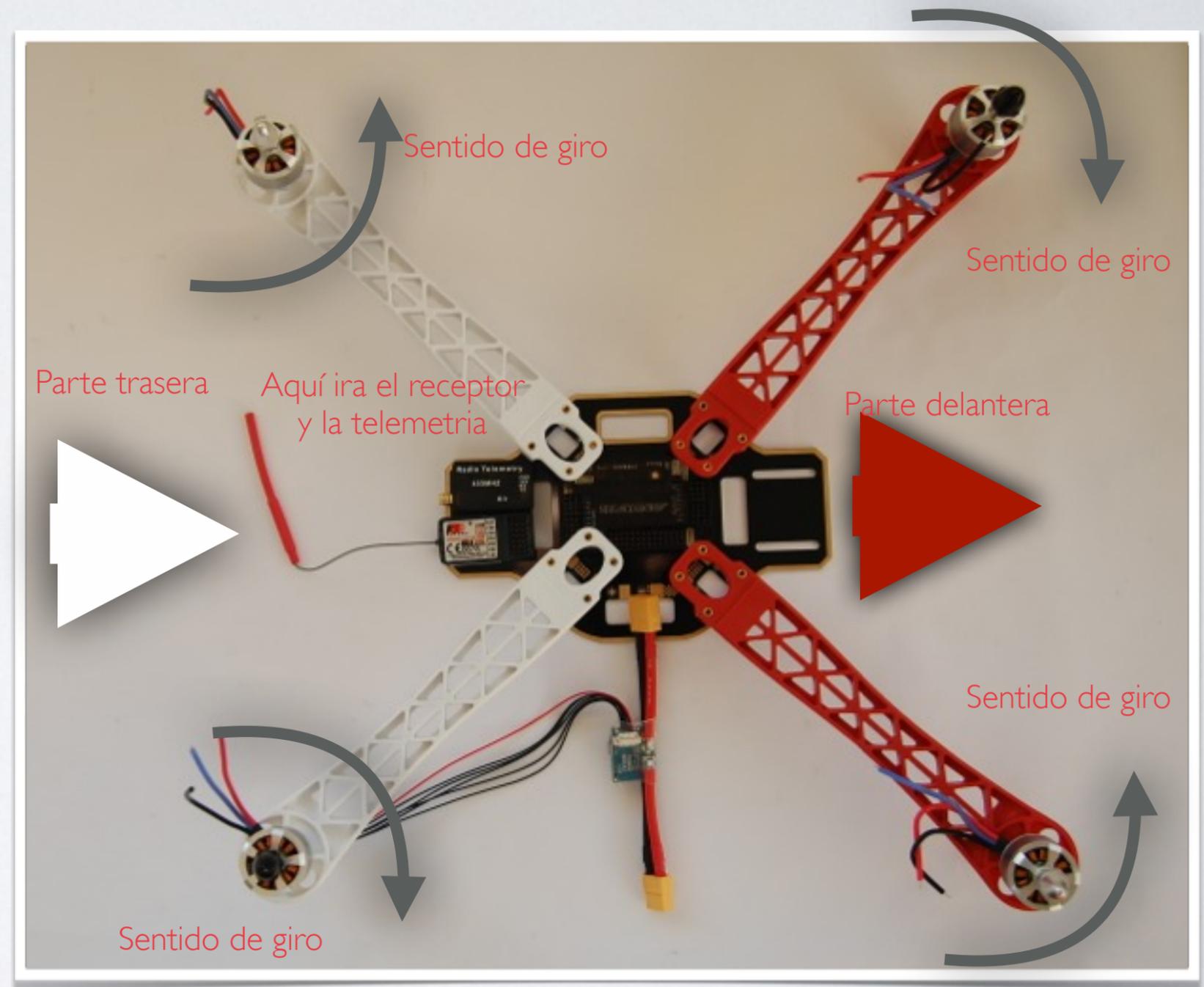
- Comprobar que tenemos todos los componentes y herramientas: destornillador allen, soldador, abrazadera, cinta doble cara, termo retráctil

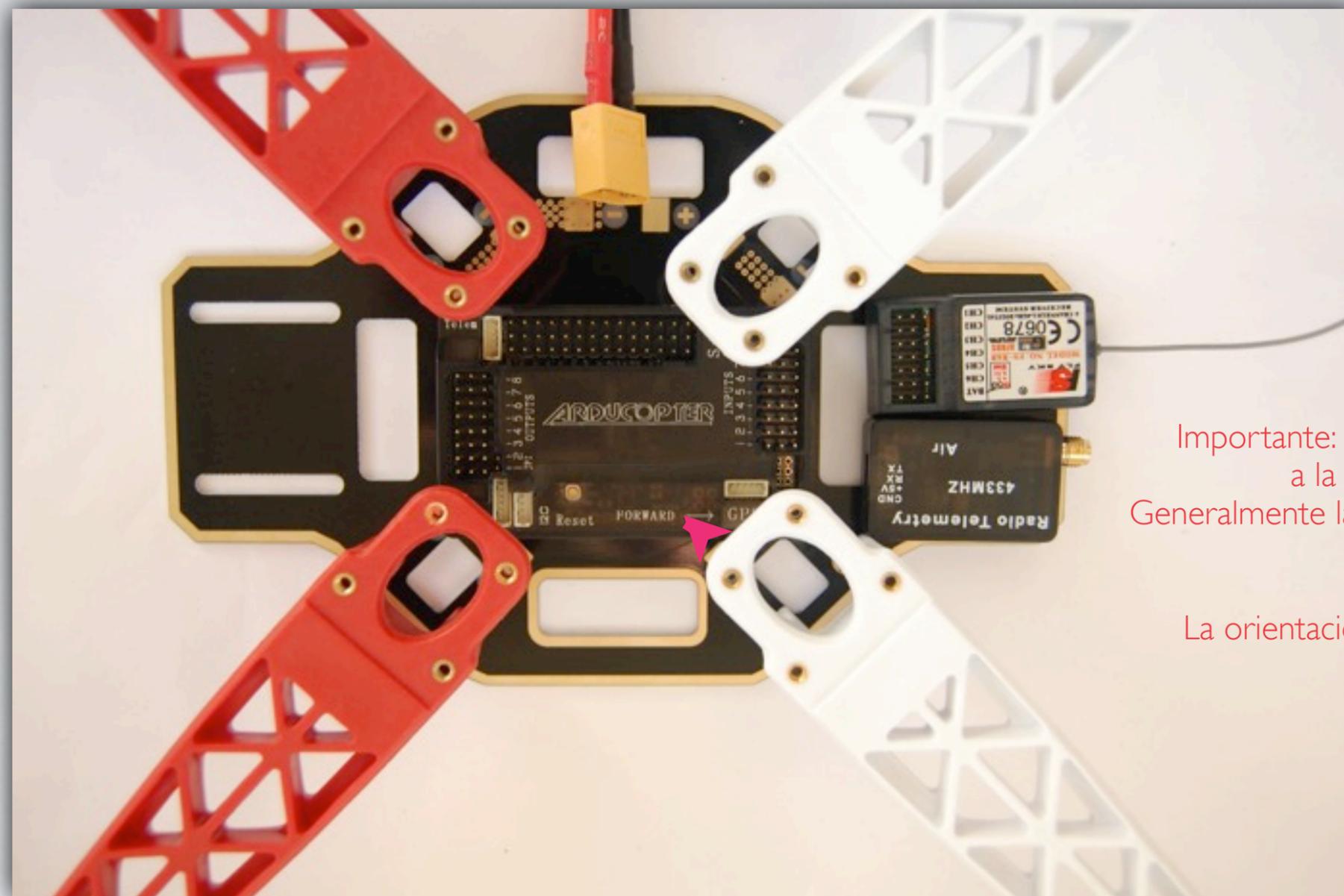


Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos

2-DISEÑO DEL CUADRICÓPTERO

- Antes de fijar los elementos debemos tener claro el sentido de giro de los motores y cual va a ser la parte delantera del dron.
- Los motores llevan tornillos para las hélices que aprietan: los que giran a derechas aprietan en sentido antihorario (en nuestro caso son de color negro) y los que giran a izquierdas aprietan hacia la derecha.
- La controladora irá centrada





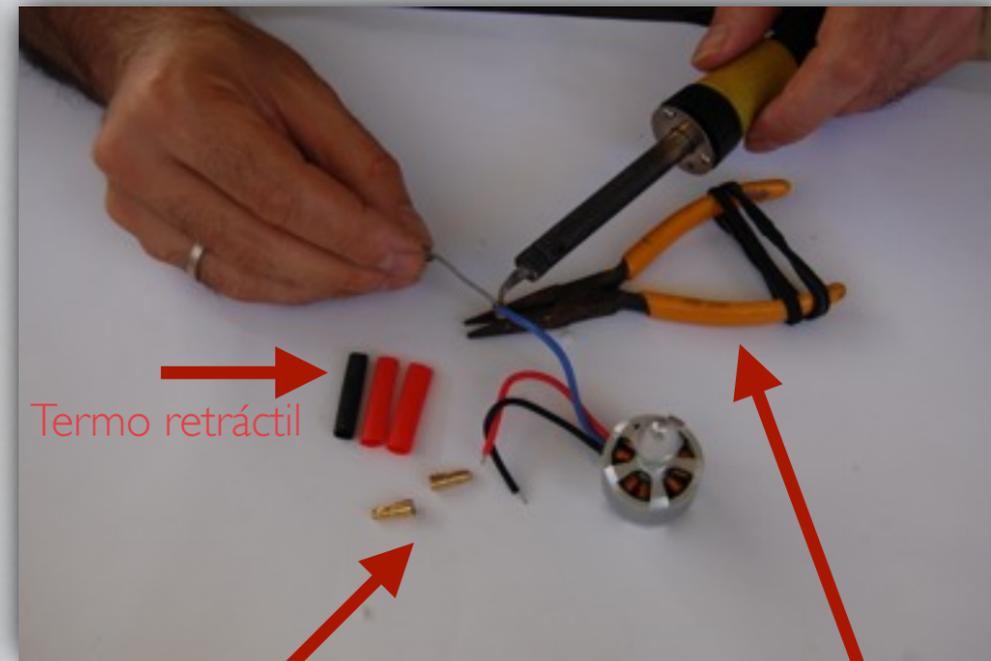
Importante: la controladora debe ir orientada a la parte delantera del dron
Generalmente las controladora tienen un flecha que indican la parte delantera.
La orientación debe coincidir con la del GPS

LA CONTROLADORA

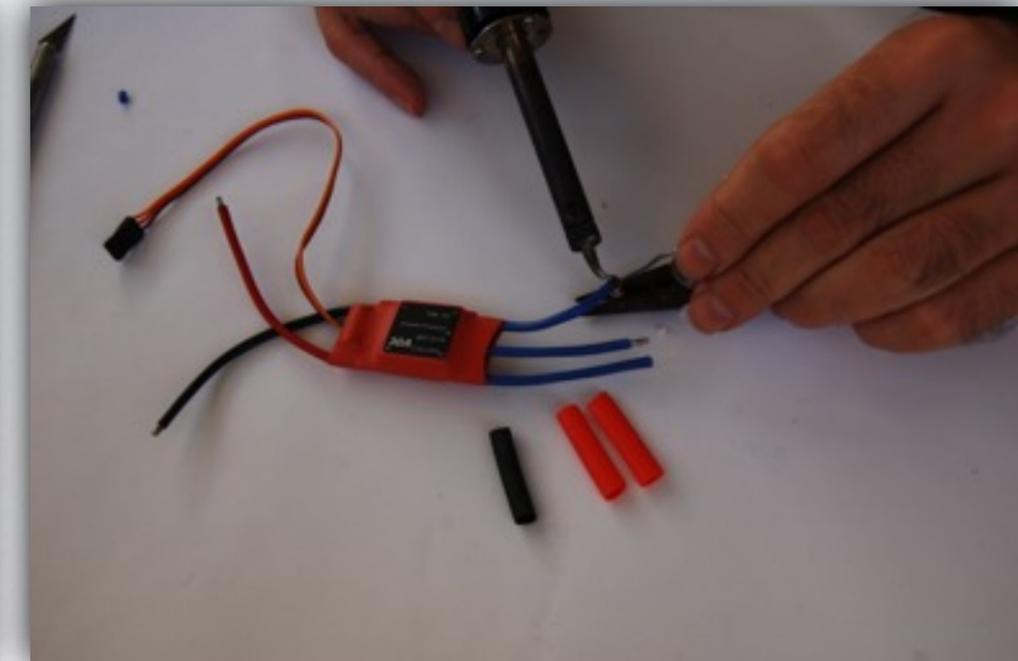
La mejor disposición es aquella en la que los INPUTS quedan cerca del receptor de la emisora

3-PREPARAR MOTORES Y ESC

- Cortaremos la parte de cable del ESC sobrante para reducir el cableado
- Soldaremos las bananas macho y hembra a los variadores ESC y a los motores



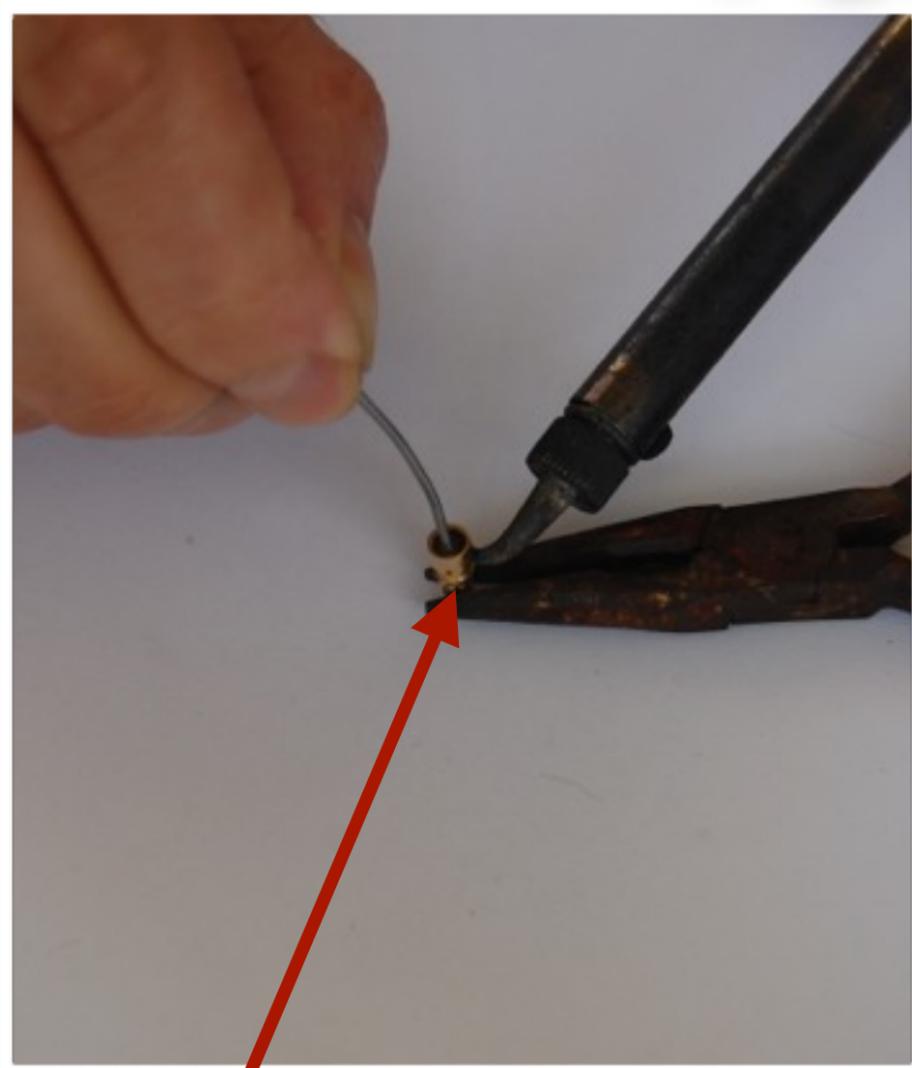
Termo retráctil



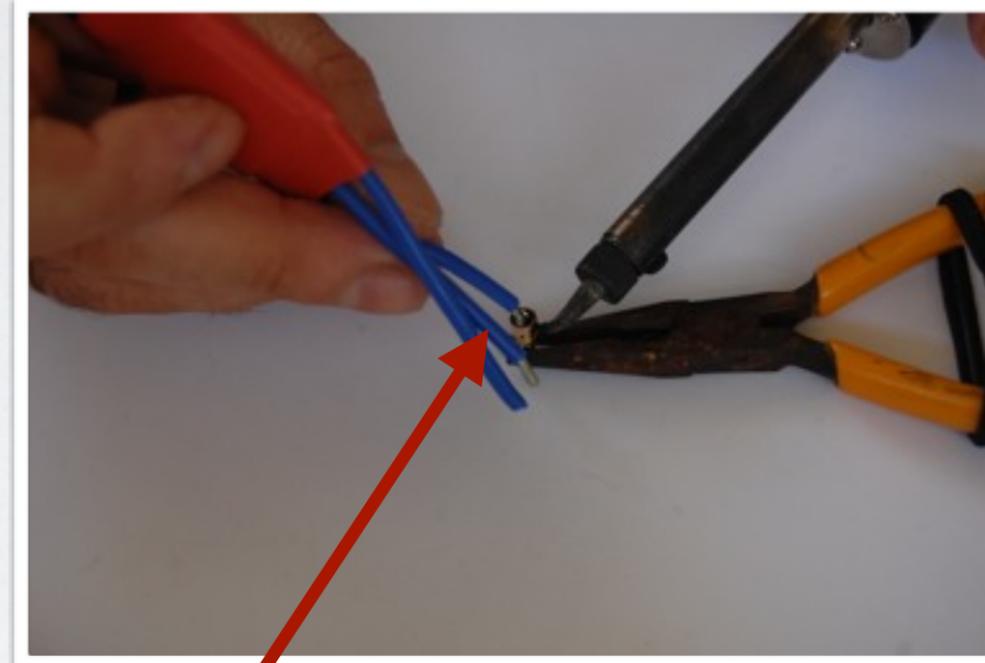
Nota: si necesitamos más bananas o termo retráctil en cualquier ferretería podemos encontrarlos

Nota: si acortamos el cable de los ESC lo debemos hacer con cuidado de no quedarnos cortos.

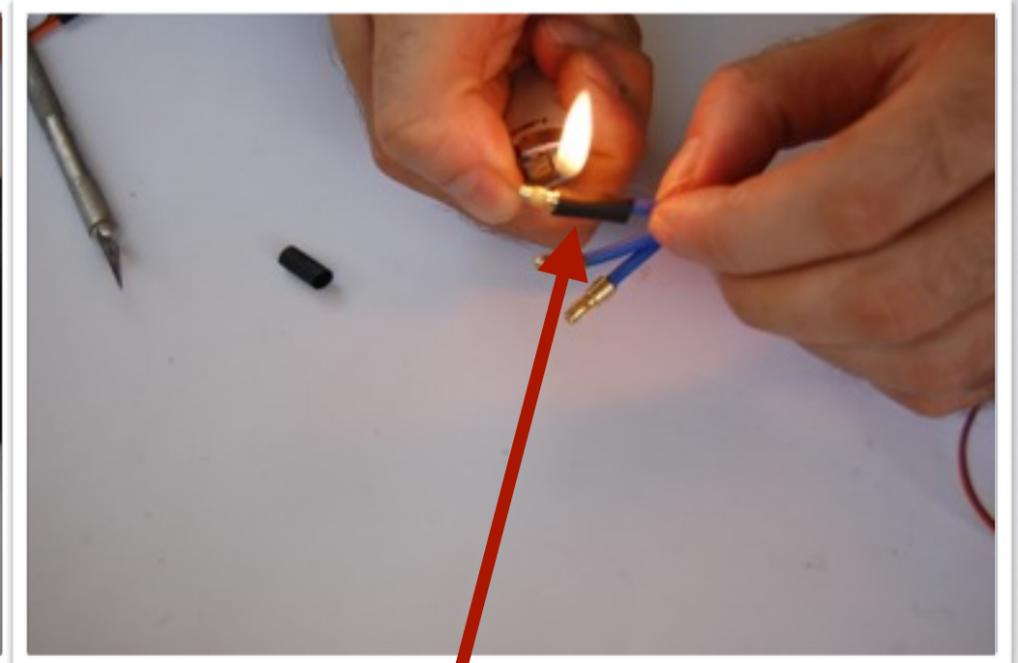
4-SOLDAR BANANAS



Introducimos el soldador por el agujero y rellenamos estaño



Introducimos el extremo del cable con el estaño caliente

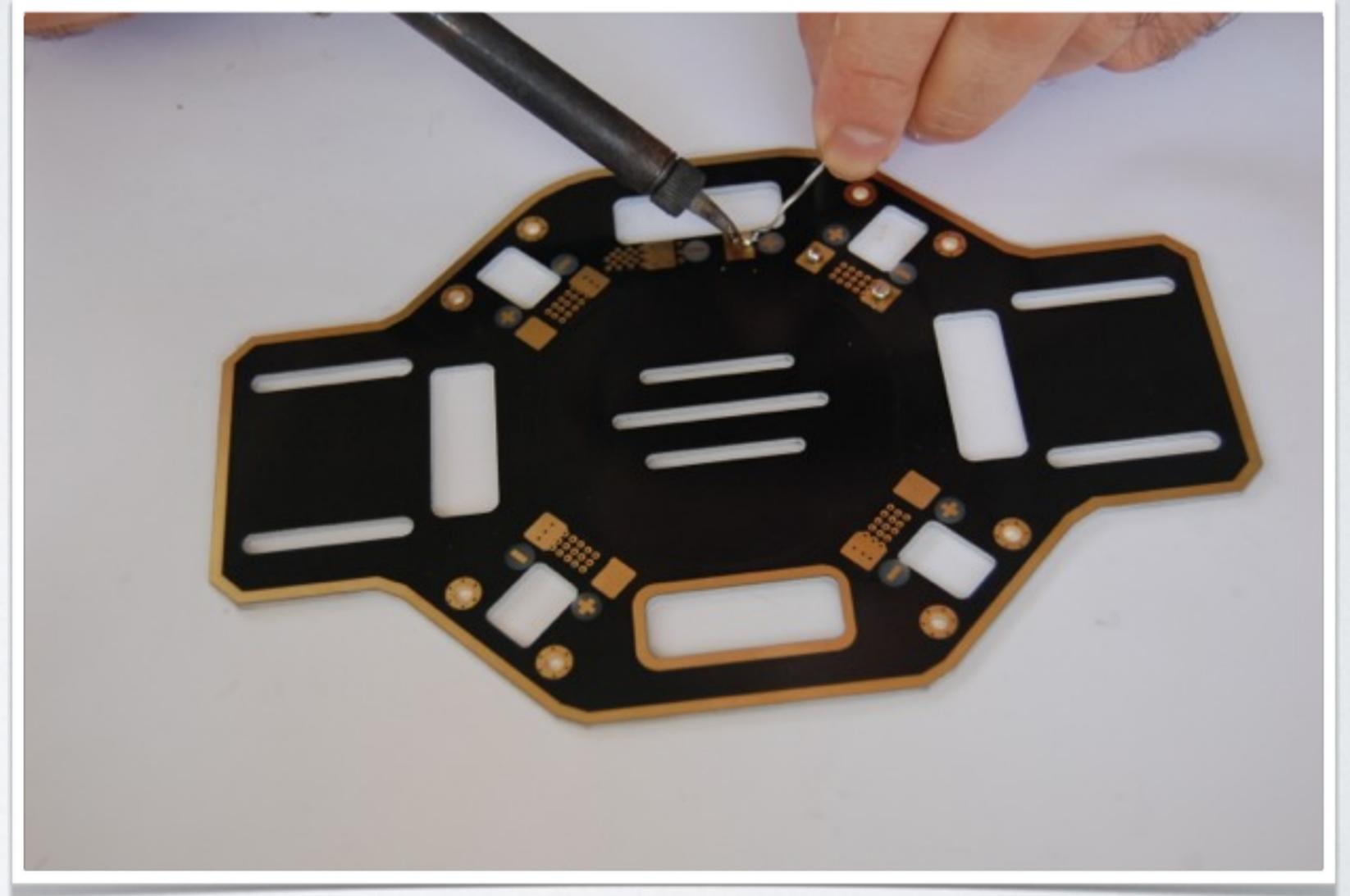
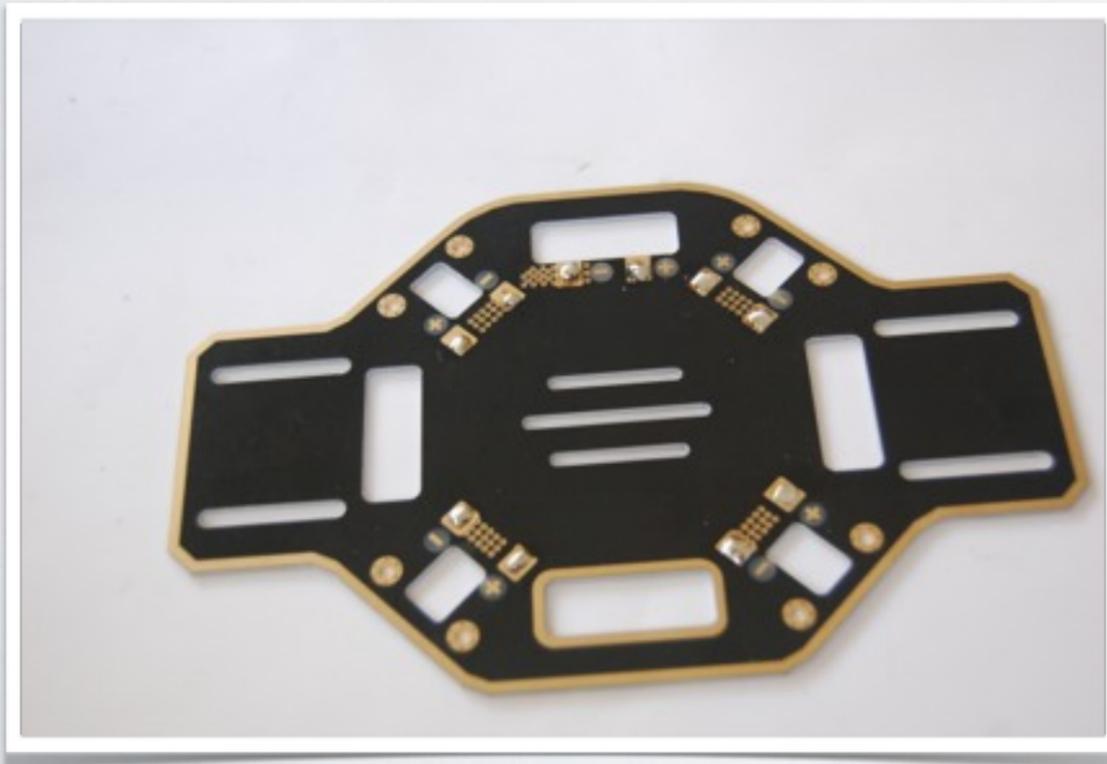


Colocamos un termo retráctil para aislar la banana del contacto con otra conexión, dejamos libre la parte del conector

Nota: esta operación la haremos tanto para los cables de los motores, en caso de que no vengan preparados, como para los tres cables de los Variadores, da lo mismo si colocamos las hembras en los motores o en los variadores. Sólo hay que procurar hacerlo en pareja

5-PRESTAÑAR LA PLACA

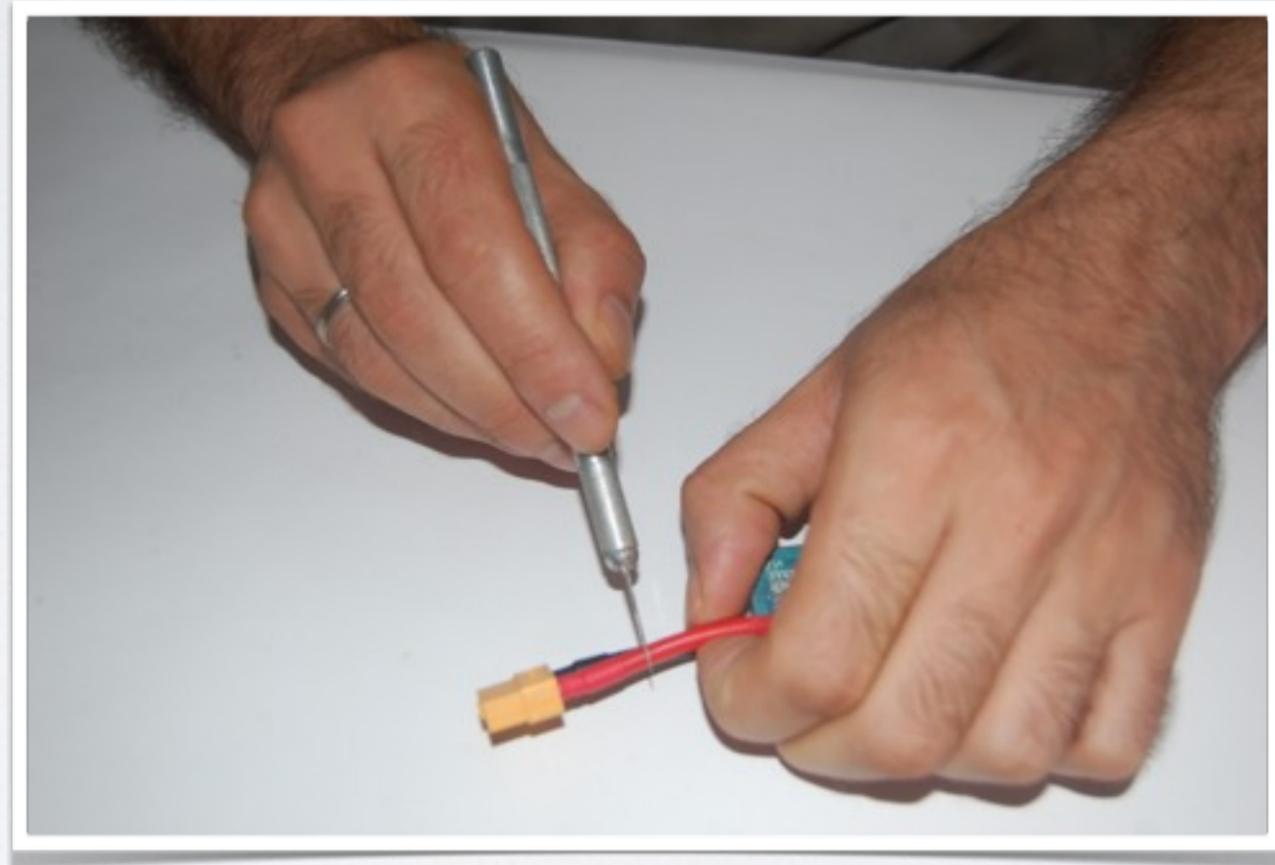
- Prestañamos todos los conectores de la placa para que luego sea más sencillo soldar los cables



Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos

6-PREPARAMOS EL POWER MODULE

- Dependiendo del conector de la batería, tendremos que prepararlo antes de soldarlo a la placa



Utilizamos el propio conector del power module para sustituirlo en el conector de la batería

[Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos](#)

6-PREPARAMOS EL POWER MODULE



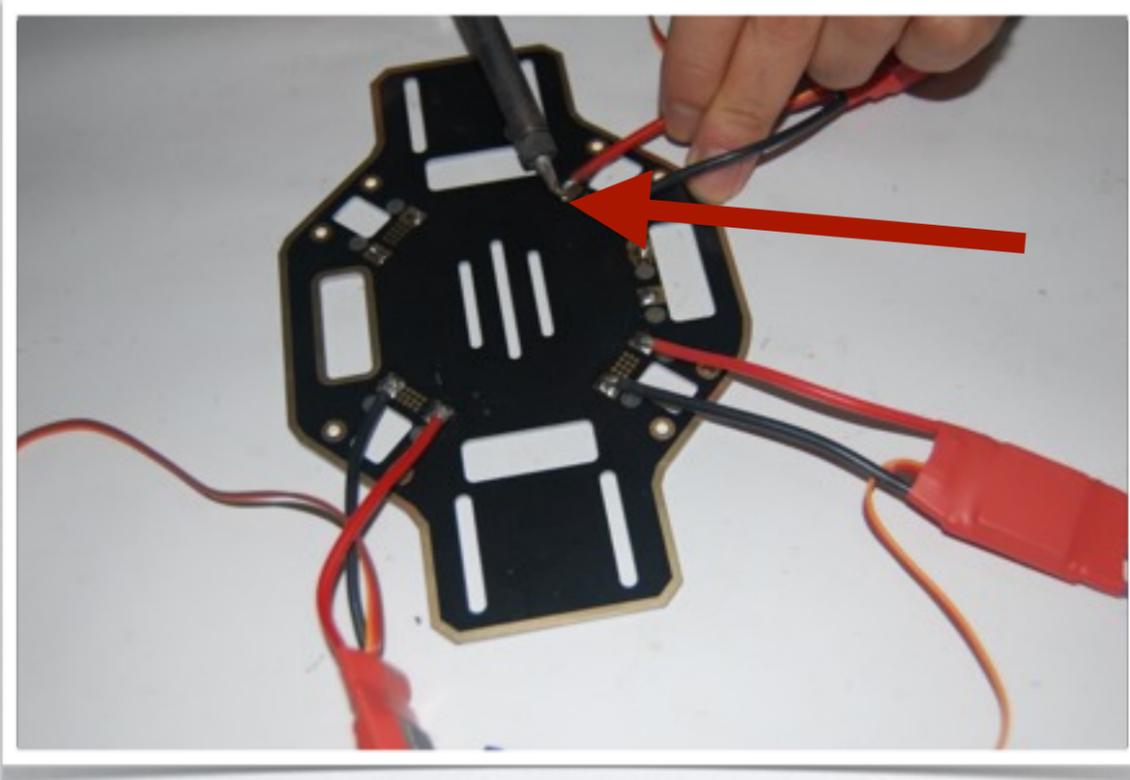
Hay que trabajar con cuidado para evitar un corto.
Siempre conectaremos primero un cable y luego el otro.
Recuerda, rojo con rojo y negro con negro



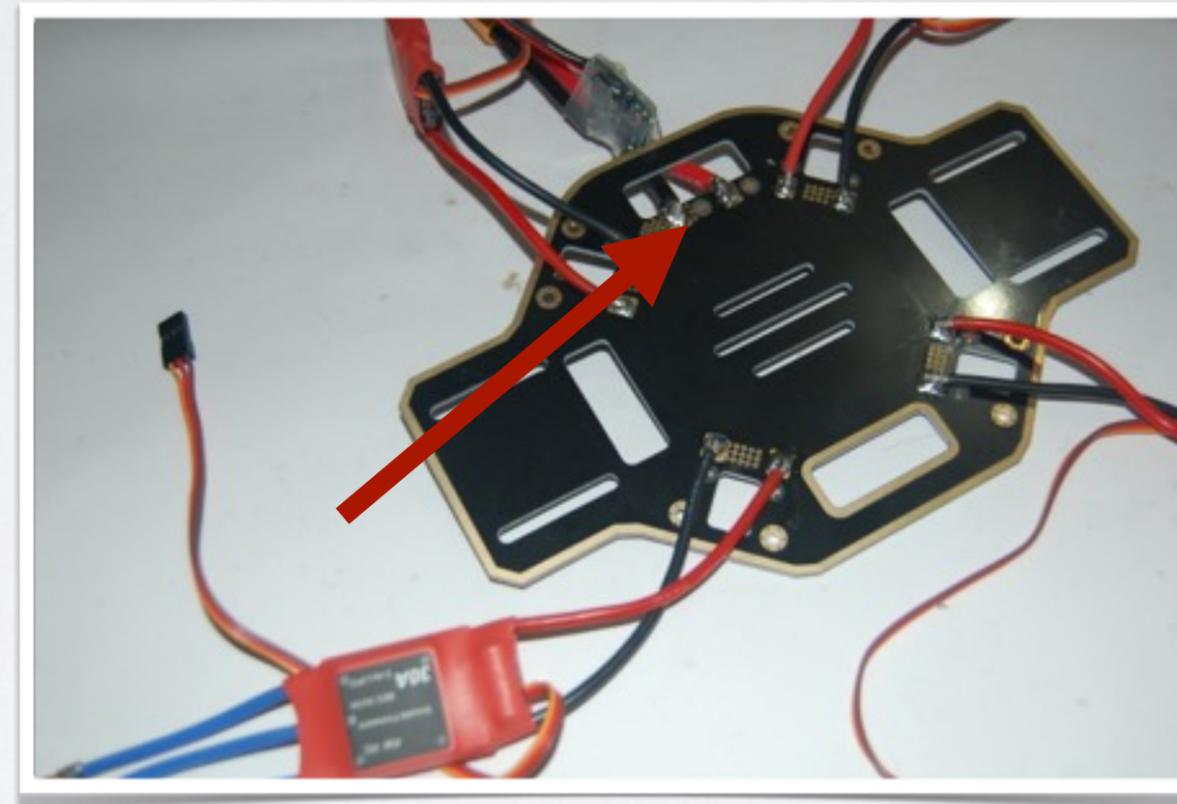
Uniremos los cables con un poco de estaño y meteremos
antes un poco de termo retráctil para proteger
posteriormente la unión



7-SOLDANDO LAS CONEXIONES



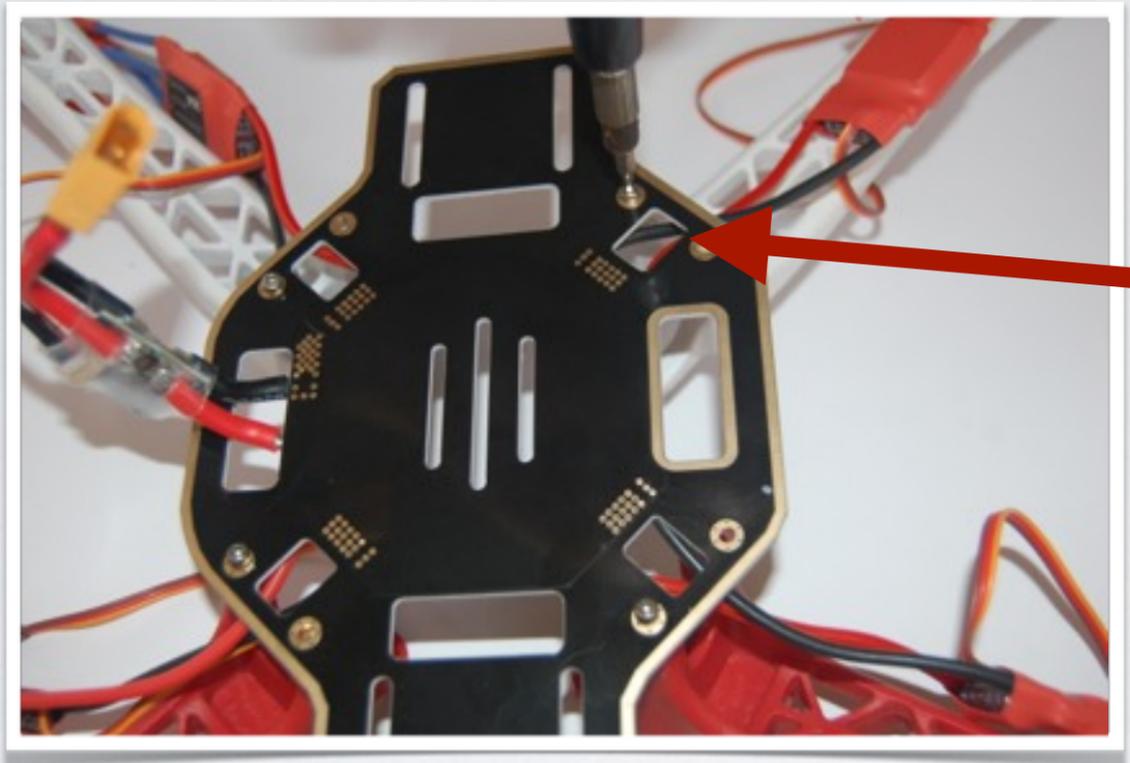
Soldamos los variadores a la placa. Cuidado!!, es muy importante soldar el rojo al positivo y el negro al negativo



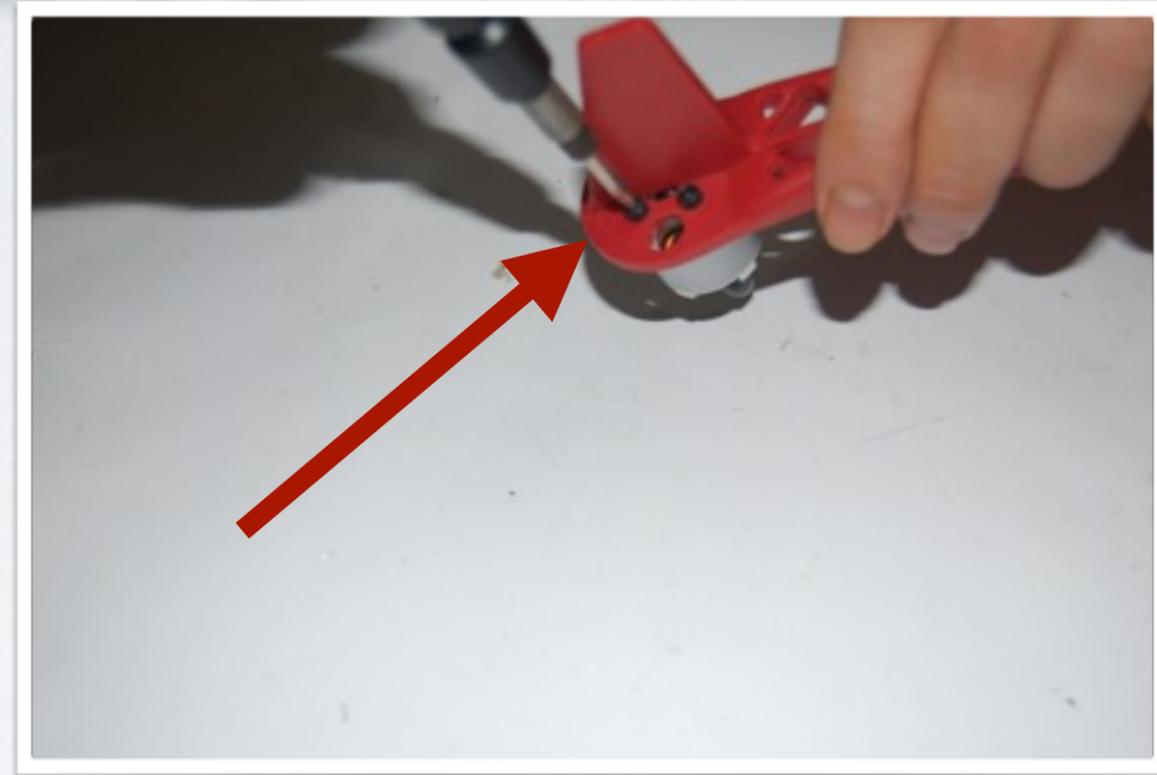
Soldaremos también el power module a la placa: el positivo (rojo) y el negativo (negro)

[Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos](#)

8-COLOCAR LOS MOTORES Y UNIR LOS BRAZOS



Atornillamos los brazos a la placa



Atornillamos los motores a los brazos. Recuerda que cada motor gira en un sentido y hay que colocarlo en el lugar correcto

Nota: muchos motores tienen tuercas de distintos colores que indican el sentido de apriete. Los que giran a derechas tendrán el sentido de apriete antihorario y los que giran a izquierdas sentido horario. Cuando conectemos los motores a los variadores confirmaremos el sentido del giro del motor. Pero siempre hay que asegurarnos de que el apriete de la tuerca que sujeta la hélice sea contrario al sentido de giro del motor

10-LAS CONEXIONES

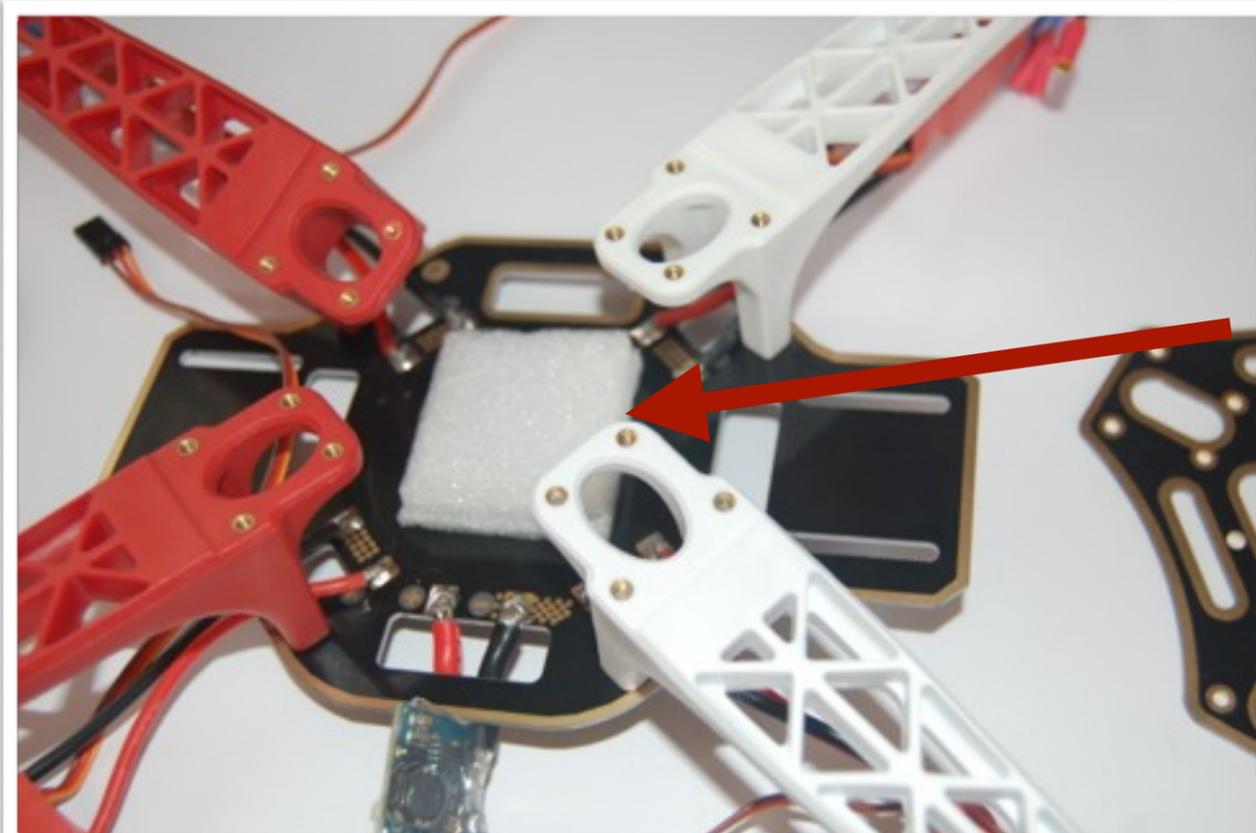


Antes de colocar la controladora debemos sacar el jumper situado en la parte delantera

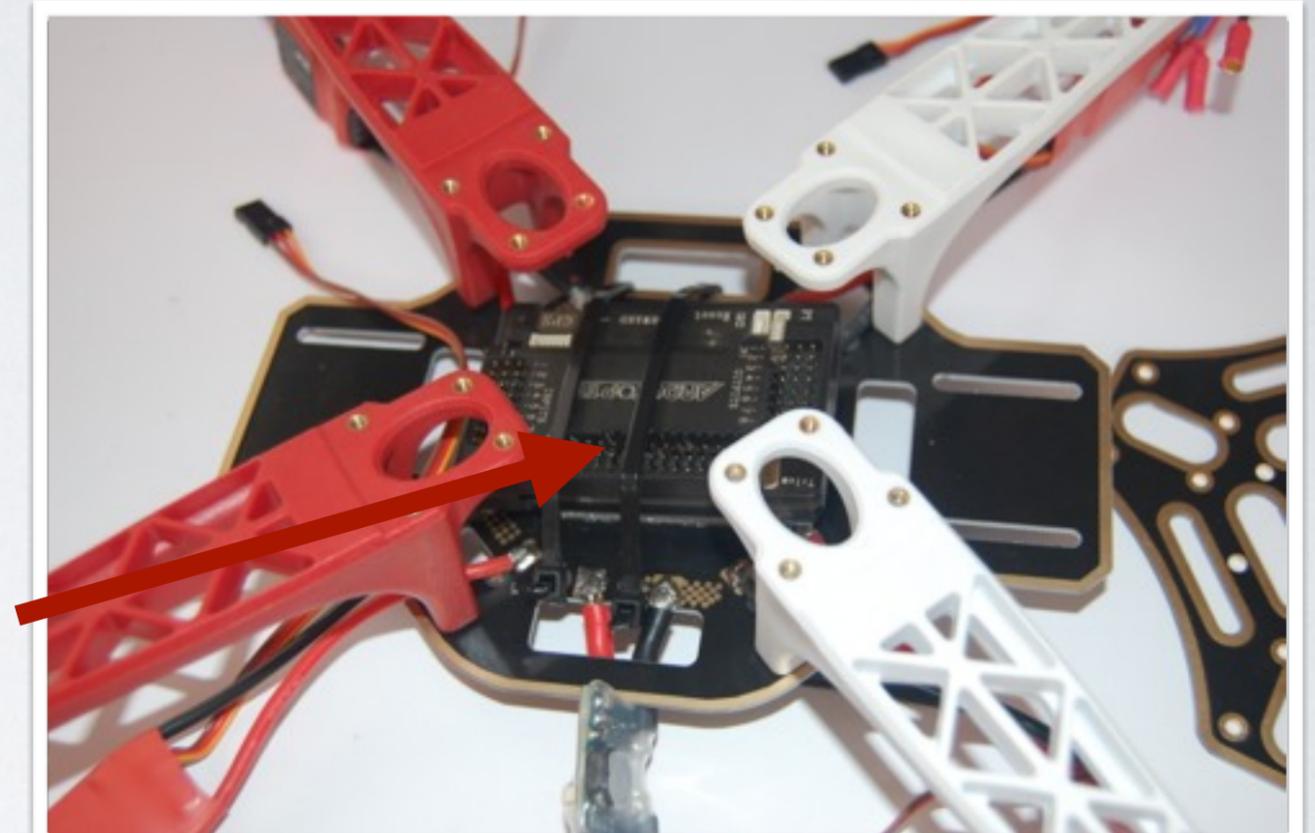
Nota: Nos ayudaremos de unas pequeñas pinzas

Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos

10-LAS CONEXIONES



Colocamos un pequeño aislante para proteger la controladora de las posibles vibraciones



Para sujetar bien la controladora nos ayudaremos de unas bridas o abrazaderas

Nota: Estos son los componentes que vamos a conectar:

1-Variadores a controladora

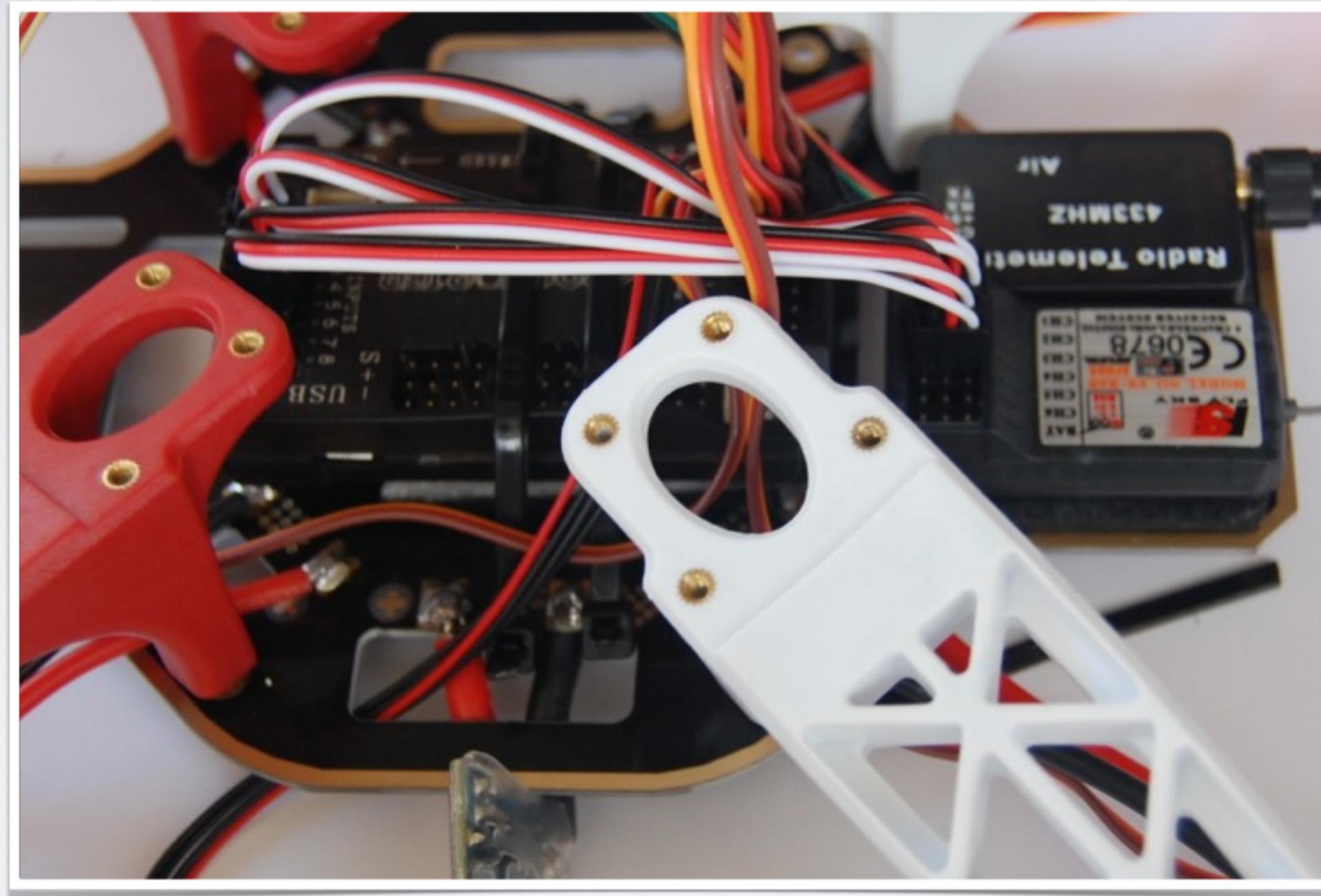
2-Receptor de emisora a controladora

3-Gps

4-Gimbal y cámara (opcional)

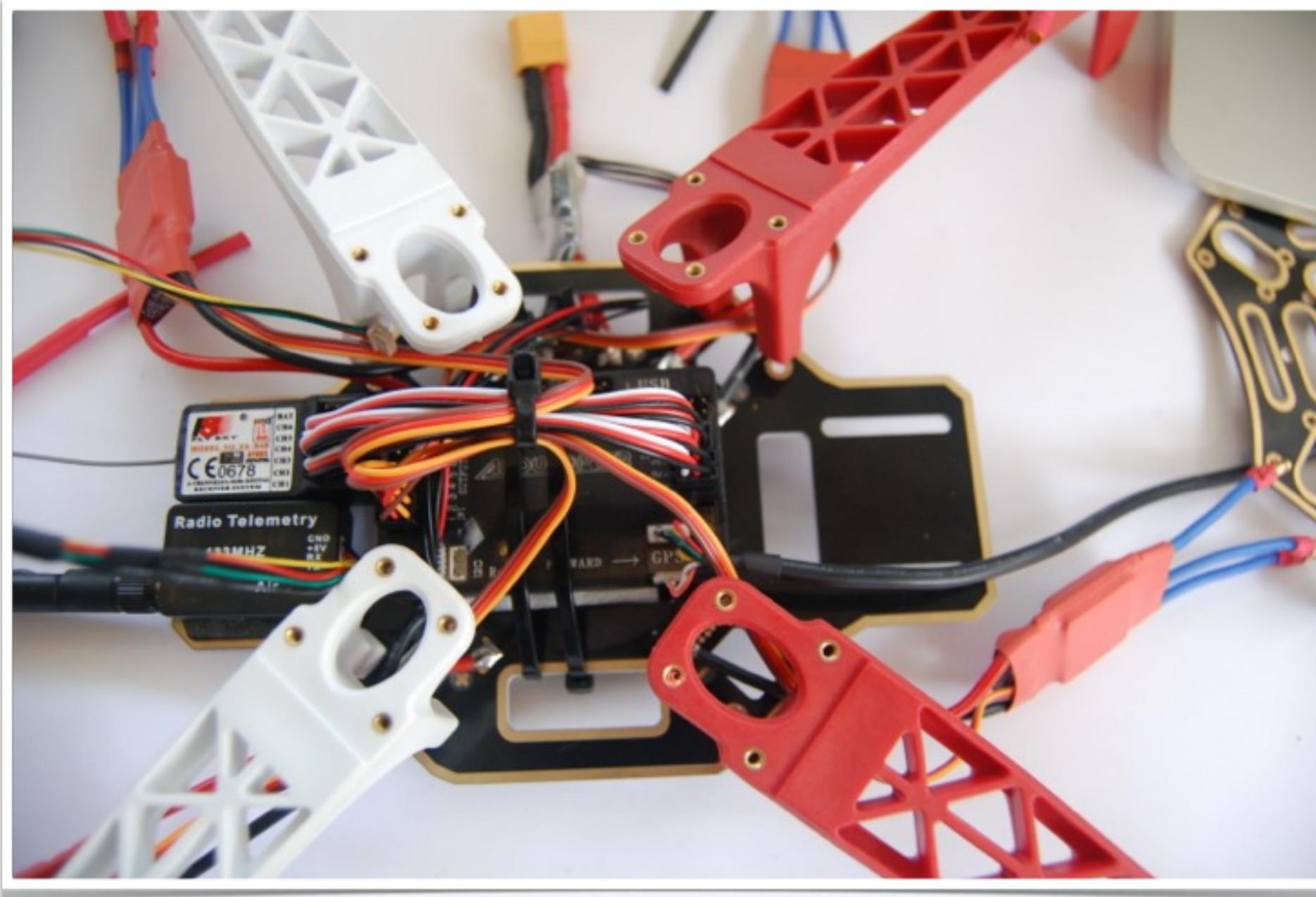
5-Opcional (telemetría)

6-FPV y OSB (opcional)



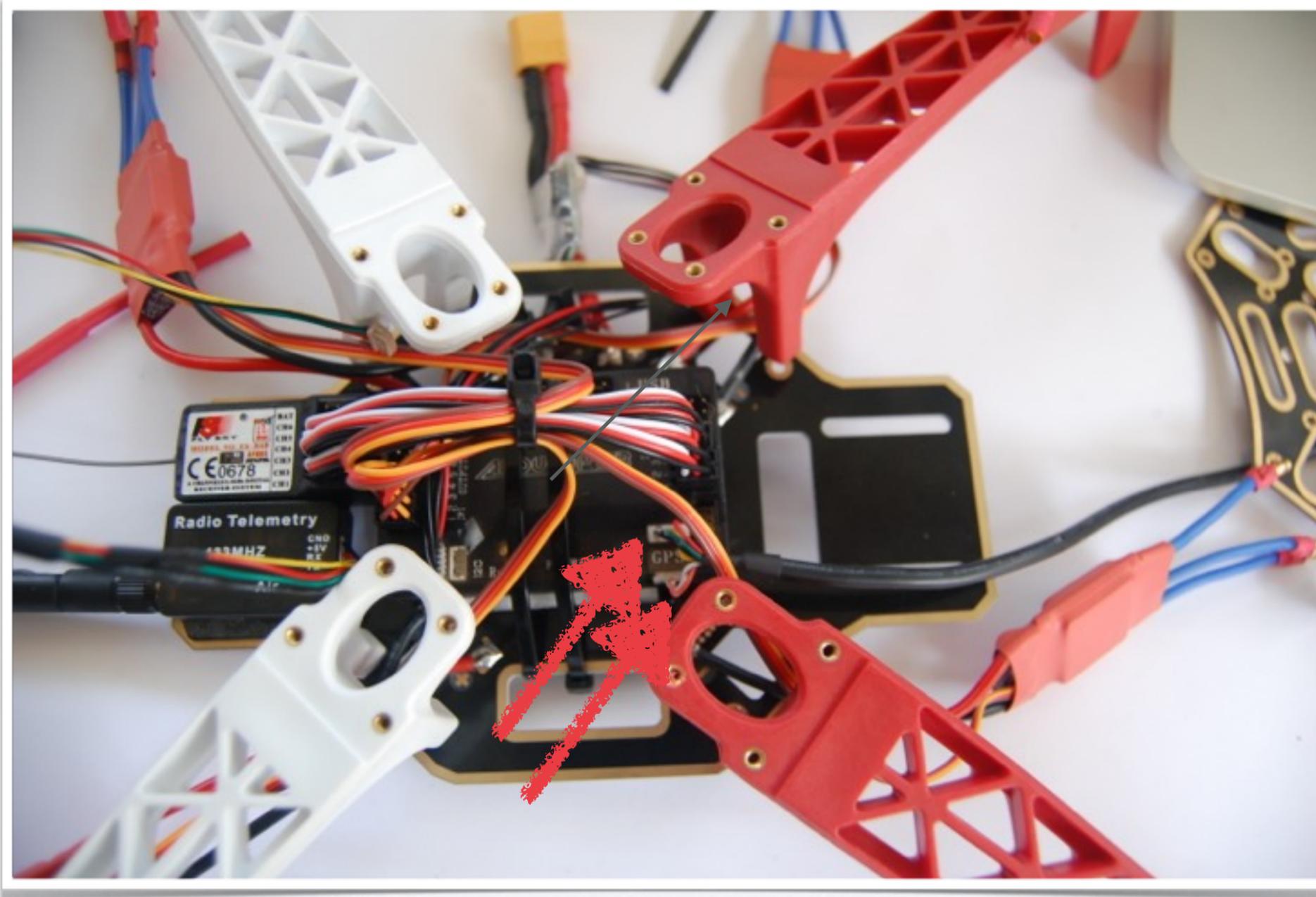
[Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos](#)

10-CONEXIÓN DE VARIADORES

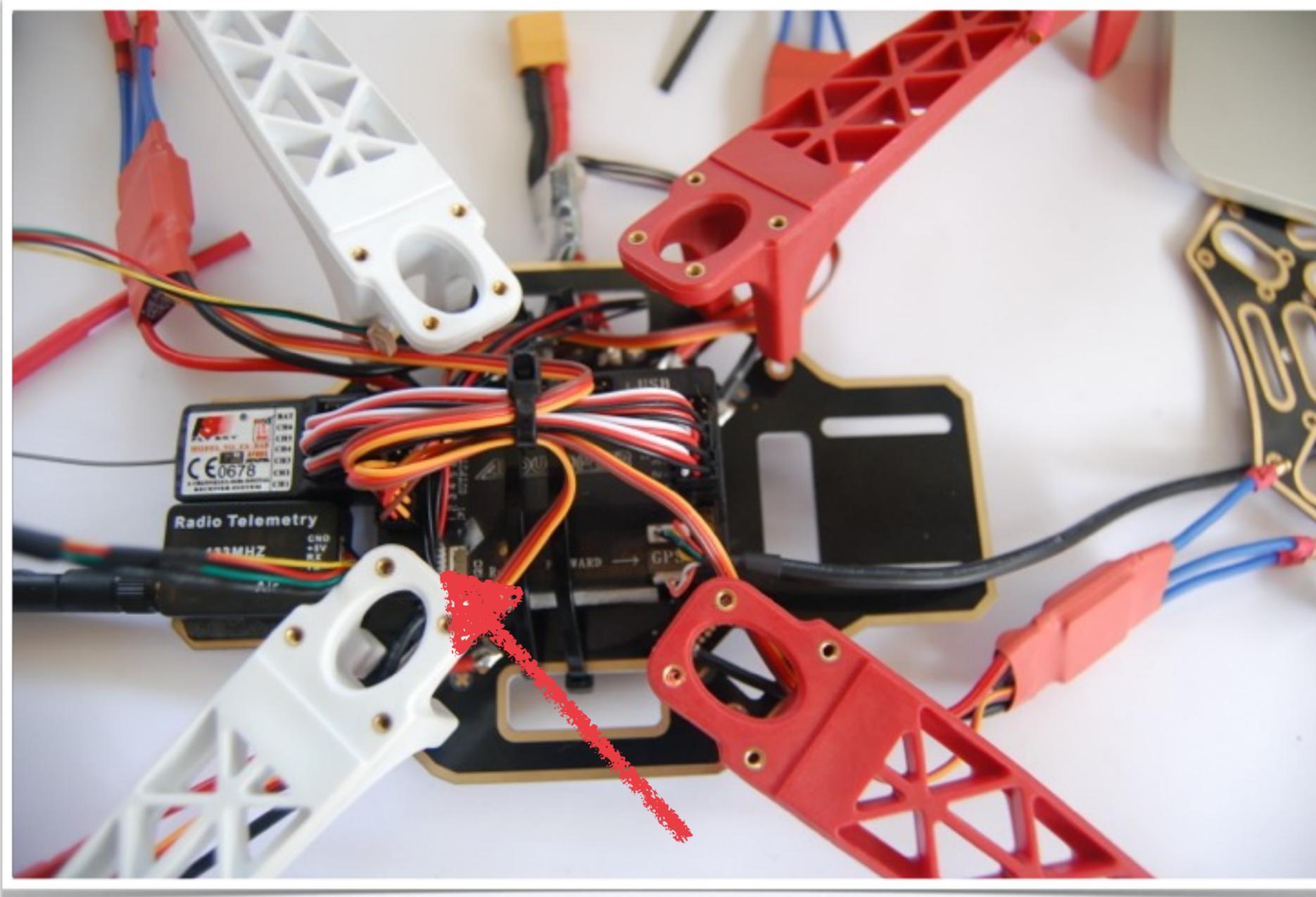


[Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos](#)

I/O-CONEXIÓN DEL GPS

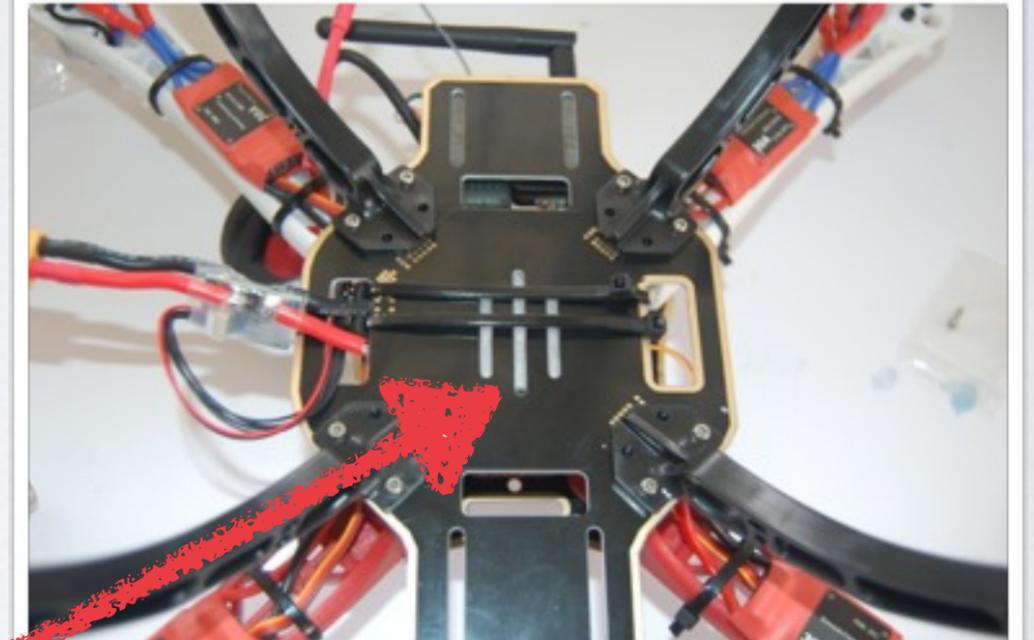
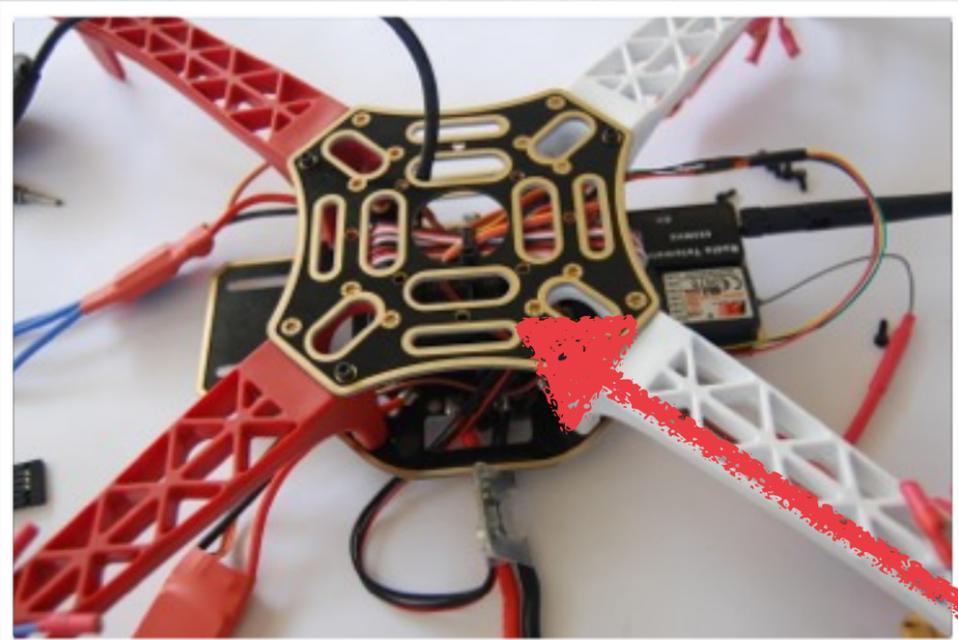


11-CONEXIÓN DE TELEMETRIA



Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos

12-TERMINAMOS DE COLOCAR LA PLACA, EL GPS Y FIJAMOS BIEN TODO



Nota: la bateria la podemos colocar abajo o arriba de la placa y la sujetaremos con las cintas de velcro

Nota: El gps debe ir orientado en la misma dirección que la controladora



[Enlace con el artículo en la web para ver más artículos relacionados y enlaces a videos](#)