



# Brushless Gimbal Controller V3 by Martinez

## Brushless Gimbal Controller

### Einleitung

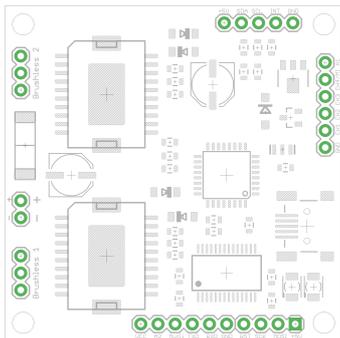
Es handelt sich hier um ein Open Source Projekt mit dem Ziel eine Kamera über 2 Achsen zu stabilisieren.

Die Software für den Controller kann hier geladen werden:

<http://code.google.com/p/brushless-gimbal/downloads/list>

Mit Arduino kann die Software per USB hochgeladen werden.

Als Board in Arduino ist „Arduino UNO“ auszuwählen (in manchen Fällen bitte „Arduino Nano /w Atmega328p“ auswählen)



### Inbetriebnahme

Betriebsspannung: 7-16V (3S bis 4S Lipo Akkus)

Es werden 2 Brushless Motoren und eine MPU6050 für den Betrieb benötigt.

Die Brushless Motoren **MÜSSEN** neu gewickelt werden, ohne neu gewickelte Motoren kann der Controller Schaden nehmen. Ein paar Shop bieten schon umgewickelte Motoren an. (Zum Schutz ist eine 4A Sicherung verbaut, diese wird auslösen und muss dann ausgetauscht werden)

Kurze Info zum wickeln: <https://www.evernote.com/shard/s55/sh/fa4a5f79-a9f0-43a3-8f7d-b10b54dfd81e/da3d03a4ebc9cd1fb59cb6cf0d880175>

Es ist ratsam den Controller bei der **ersten** Inbetriebnahme über ein Netzteil 12V **max. 1A** zu betreiben.

Unbedingt **immer** die Polung beachten.

Im Anschlusschema ist zu sehen welche Stiftleisten für den normalen Betrieb eingelötet werden müssen.

Weitere Infos in der <http://fpv-community.de>

im Unterforum „Gimbal & Kamerahalterungen“ <http://fpv-community.de/forumdisplay.php?61-Gimbals-amp-Kamerahalterungen>

### Anschlusschema:

