

Kopter Begriffe

Accelerometer

Beschleunigungsmesser

ARF

Almost Ready to Fly, deutsch: fast flugbereit. Bez. für den Lieferzustand einer Drohne, wenn diese vor dem Start noch teilweise zusammengebaut werden muss (vgl. RTF).

Auto Landing

Automatische Lande-Funktion.

Autostart

Automatische Start-Funktion.

Brushless motor

deutsch: bürstenloser Elektromotor.

Carefree

deutsch: sorglos. Funktion, mit der die Drohne immer vom Pilot nach vorn fliegt, wenn dieser die Steuerhebel nach vorn legt – egal, wie herum die Drohne in der Luft steht.

Coming home

deutsch: nach Hause kommen. Funktion für das automatische Zurückfliegen zum Startpunkt (vgl. Return to home).

Copter/Kopter

Kurzbezeichnung für Drehflügler-Drohne mit Propellern (vgl. Multicopter).

Drehflügler

hubschrauberartige Flugdrohne mit Propellern (vgl. Starrflügler).

Failsafe

deutsch: ausfallsicher. Funktion zur automatischen Rückkehr zum Startpunkt bei Ausfall des Sendersignals.

Follow me

deutsch: folge mir. Bei dieser Funktion folgt die Drohne einer Person automatisch.

Geofence

deutsch: Geo-Zaun. verhindert, dass eine Drohne in eine Flugverbotszone fliegt.

Gimbal

kardanische Aufhängung von Kameras, um für ruckelfreie Bilder automatisch Bewegungen bei Windstößen und Flugmanövern auszugleichen.

GPS

Global Positioning System, deutsch: Globales Positions-System, satellitengestütztes Navigationssystem.

Gyrometer / Gyrosensor

Instrument zu Messen von Drehbewegungen, zum Beispiel in Form eines Gyroskops (Kreiselinstrument).

Hexacopter

Drehflügler-Drohne mit sechs Propellern (vgl. Octocopter, Quadrocopter).

IMU

Inertial Measurement Unit, deutsch: inertielle Messeinheit. Kombination von Sensoren zur Bewegungserfassung in Drohnen beziehungsweise Gimbals.

Magnetometer

Instrument zum Messen magnetischer Flussdichten zur Bestimmung der Lage, zum Beispiel ein Kompass.

Multicopter

Drehflügler-Drohne mit mehreren Propellern.

Octocopter

Drehflügler-Drohne mit acht Propellern (vgl. Hexacopter, Quadrocopter).

Orbit me

deutsch: umkreise mich. Funktion zum automatischen Umkreisen einer Person.

Payload

deutsch: Nutzlast. Gewicht, mit dem eine Drohne zusätzlich versehen werden kann.

POI

Point of Interest, deutsch: Punkt von Interesse. Die Drohne kreist um einen Punkt (beispielsweise an einem Gebäude) und behält diesen immer im Fokus der Kamera.

Position hold

deutsch: Position halten. Funktion zum automatischen Halten von Höhe und Position, wenn die Steuerung nicht betätigt wird.

Quadrocopter

Drehflügler/Copter mit vier Propellern (vgl. Hexacopter, Octocopter).

Return to home

RTH, deutsch: Rückkehr nach Hause. Funktion für das automatische Zurückfliegen zum Startpunkt (vgl. Coming home).

RTF

Ready To Fly, deutsch: flugbereit. Bezeichnung für den Lieferzustand einer Drohne, wenn diese sofort in Betrieb genommen werden kann (vgl. ARF).

Starrflügler

Drohnen mit feststehenden Flügeln wie bei einem Flugzeug, wird vor allem im militärischen Bereich verwendet (vgl. Drehflügler).

UAV

Unmanned Aerial Vehicle, deutsch: Unbemanntes Luftfahrzeug, Bezeichnung für Drohnen.

Watch me

Funktion, bei der die Drohne automatisch eine Person im Fokus behält.

Waypoint

deutsch: Wegpunkt. Durch das Setzen von Wegpunkten kann die Drohne eine ortegebene Route abfliegen oder ein Objekt von immer derselben Position aus filmen/fotografieren.