

DIY- Minidrohone

- **Selbstgebaute und programmierte Minidrohone**
- **Drohnengehäuse mittels 3D-Druck**
- **ESP32 Mikrocontroller**
- **Per Bluetooth-Controller gesteuert**



- **3.7V Akku**
- **4x Rotoren mit 45000 U/min**
- **In Arduino IDE programmiert**

```
// Funktion zur Verarbeitung der Gamepad-Eingaben
void processGamepad(ControllerPtr ctl) {
    lastUpdateTime = millis(); // Aktualisiere den Zeitstempel

    // Lese den Wert der R2-Taste (Bremswert) und setze volle PWM-Skala (0-255)
    int motorSpeed = ctl->brake() > 0 ? map(ctl->brake(), 0, 1023, 0, 255) : 0;

    // Debug-Ausgabe für Motorsteuerung
    Serial.print("Motor speed set to: ");
    Serial.println(motorSpeed);

    // Setze die PWM für alle Motoren
    ledcWrite(pwmChannel1, motorSpeed);
    ledcWrite(pwmChannel2, motorSpeed);
    ledcWrite(pwmChannel3, motorSpeed);
    ledcWrite(pwmChannel4, motorSpeed);
}
```