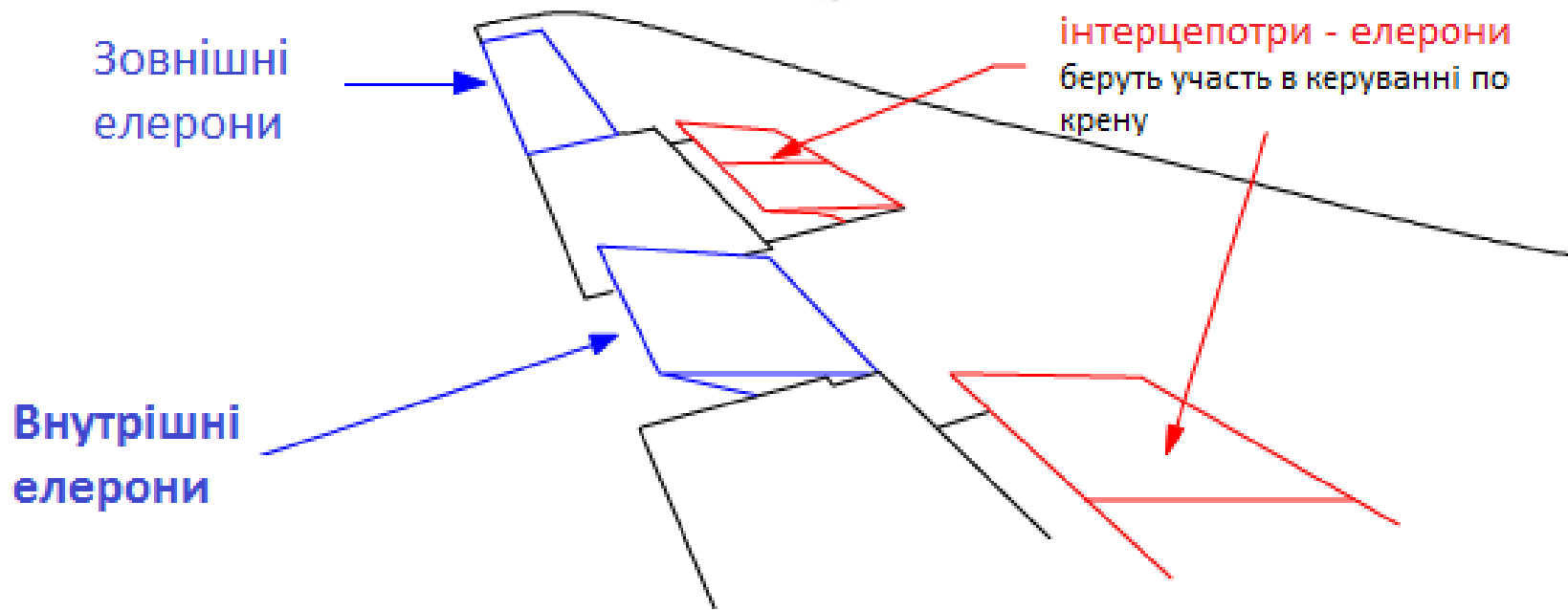
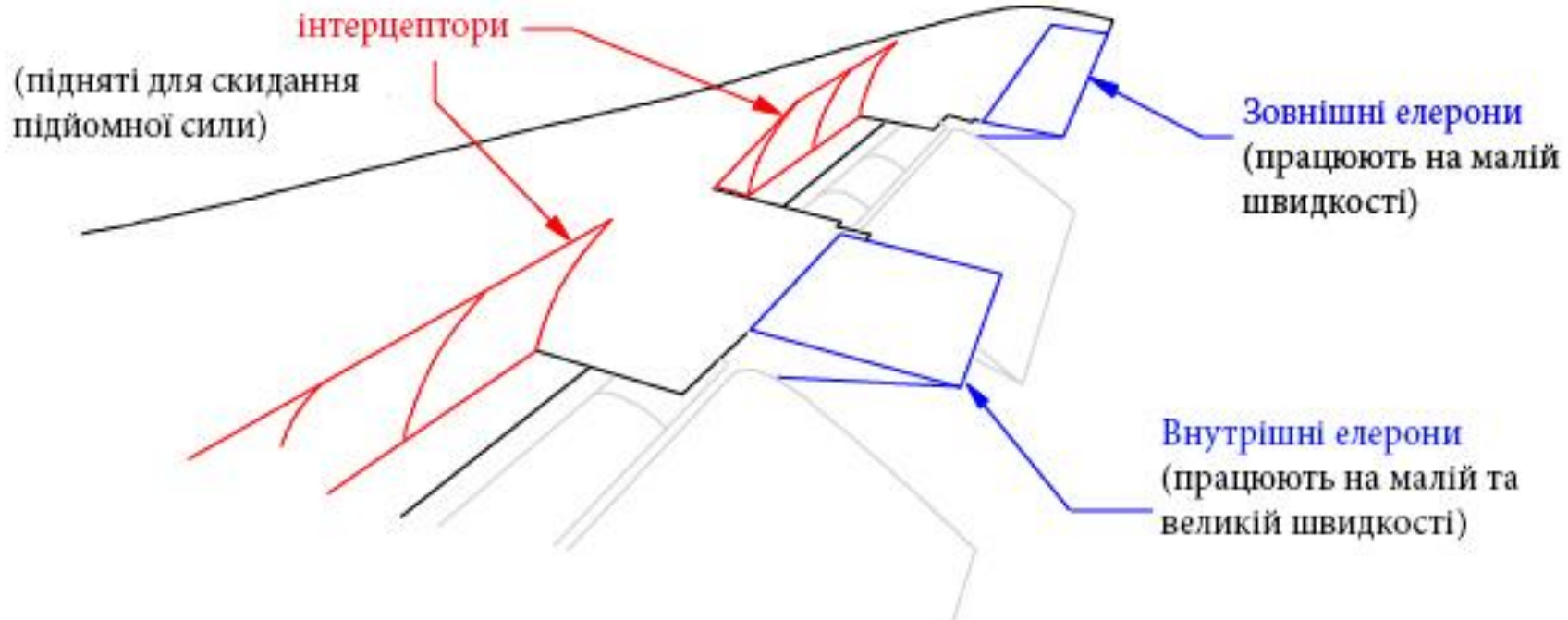


Дослідження та розробка апаратних засобів для системи керування безпілотним літальним апаратом з наземного комплексу

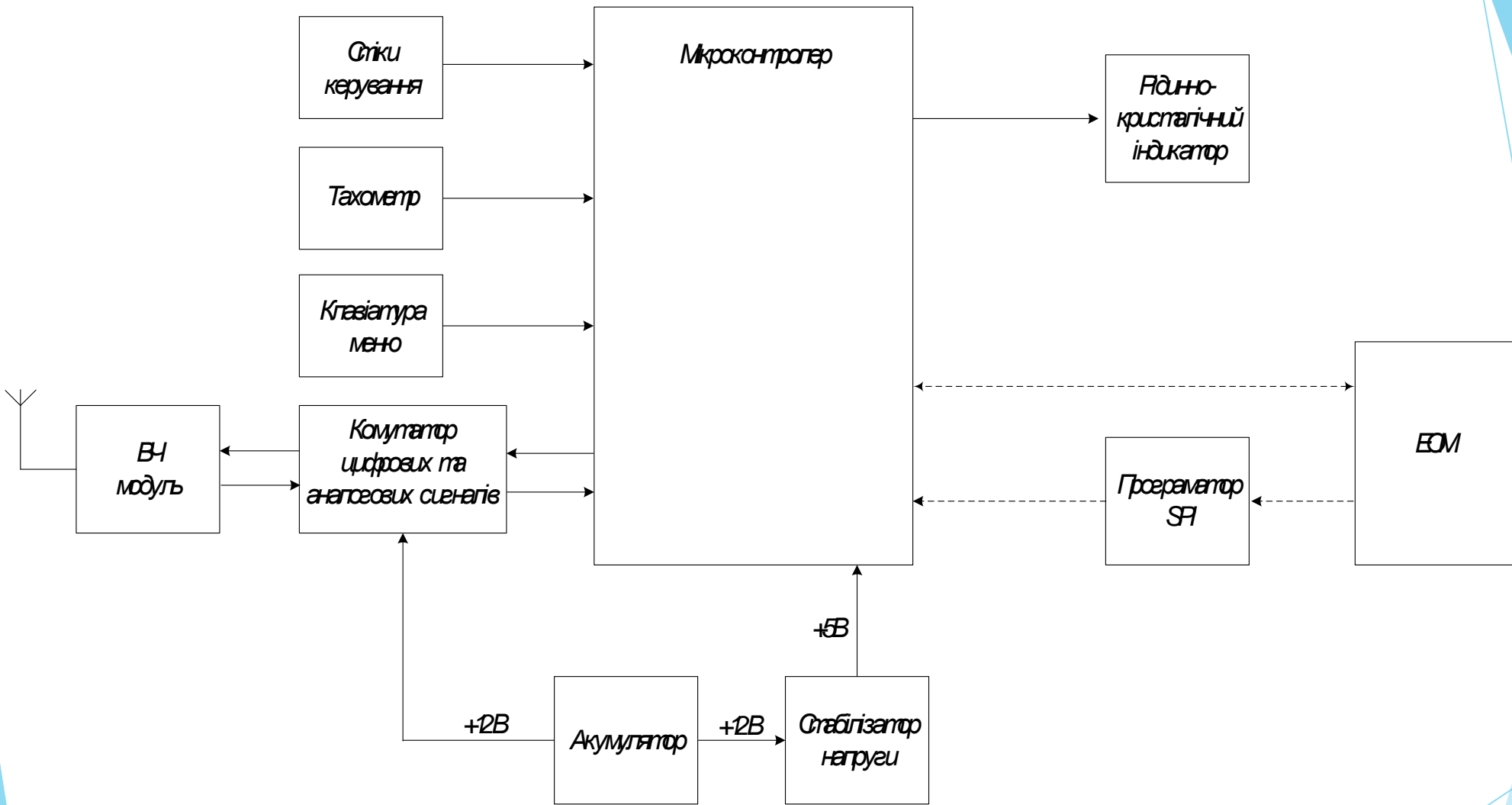
Науковий керівник: доктор технічних наук, професор Злепко С. М.

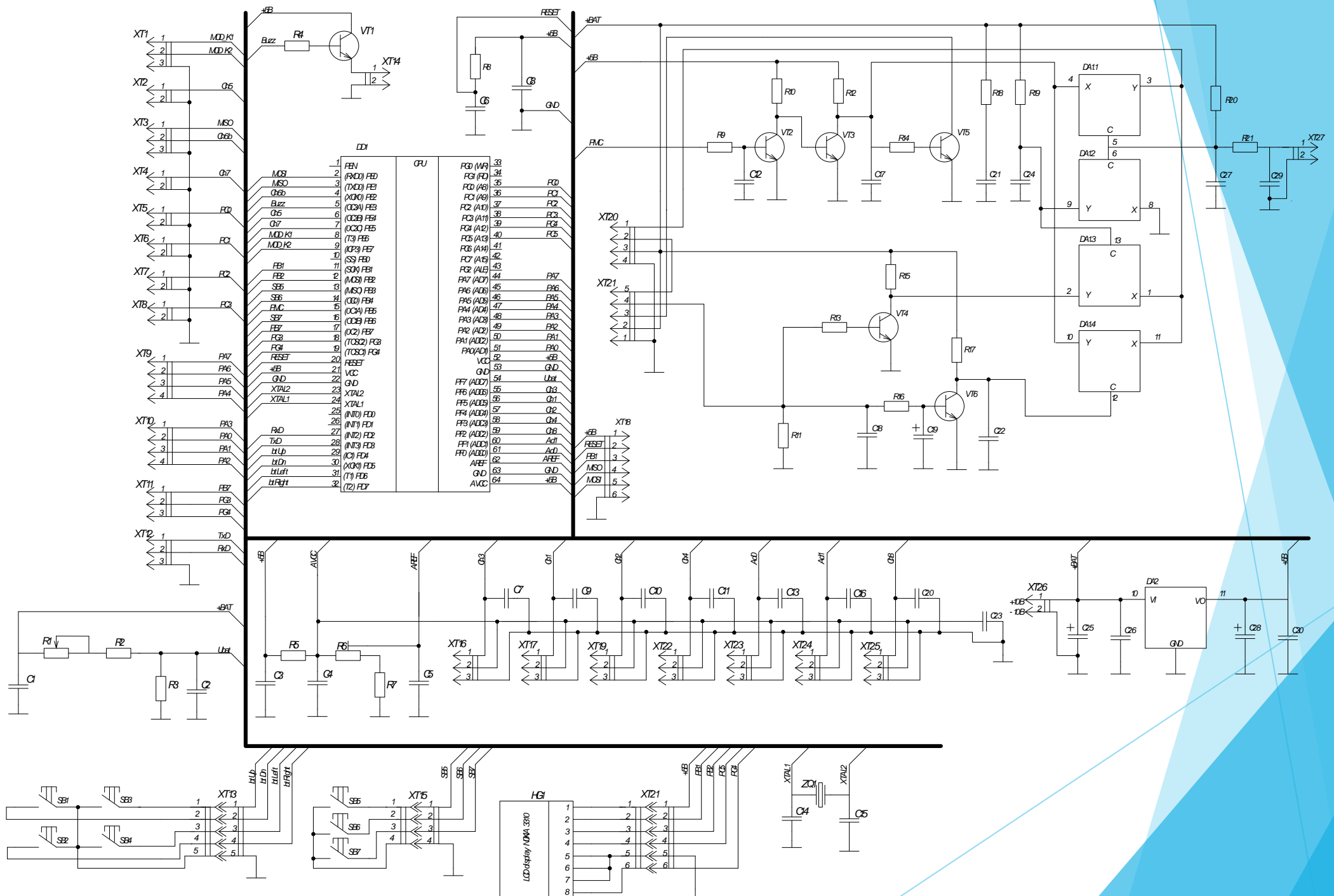
Виконав: студент групи ЕЗ-16мі Явтухівський В. А.

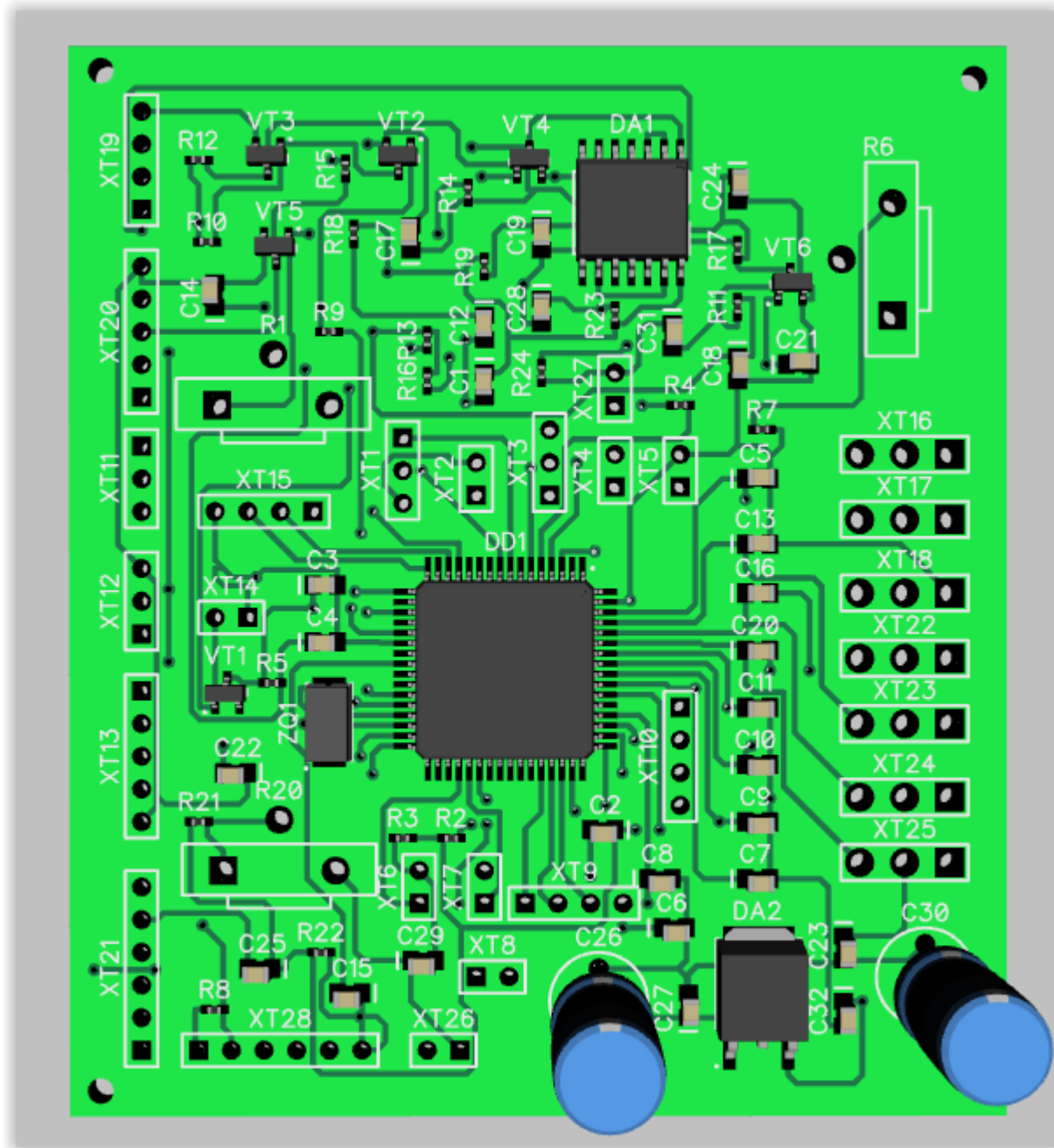


№ п/п	Функція	Значення
1	Кількість каналів	8
2	Канал 1	Елерони (Ailerons)
3	Канал 2	Кермо висоти (Elevator)
4	Канал 3	Газ (Throttle)
5	Канал 4	Кермо напрямку (Rudder)
6	Канал 5	Дискретний на два положення (max/min)
7	Канал 6	Дискретний на три положення (max/middle/min)
8	Канал 7	Дискретний на два положення (max/min)
9	Канал 8	Пропорційний
10	Кількість віртуальних каналів	2

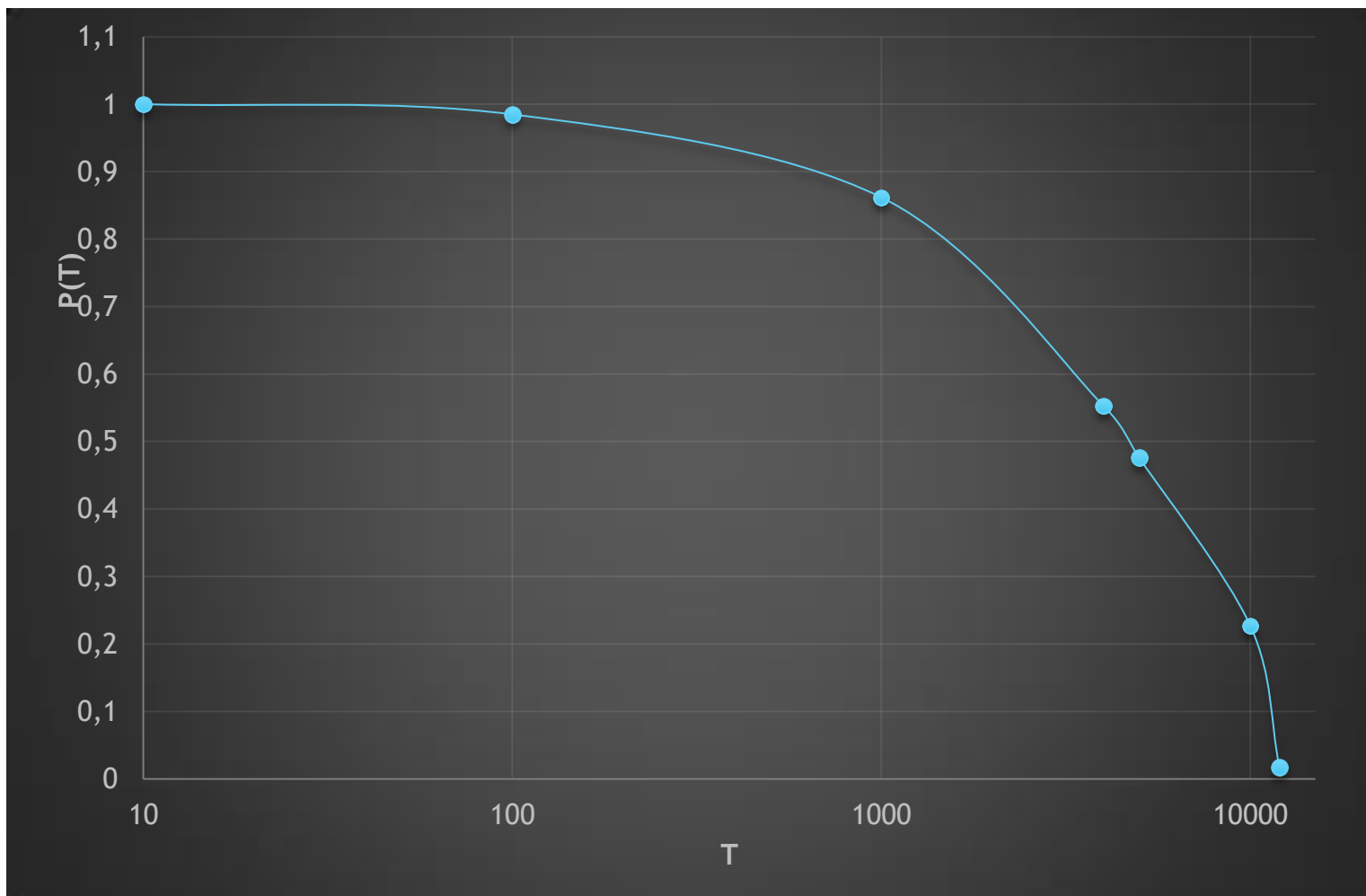
11	Кількість моделей в пам'яті	7
12	Перемикач тренер/учень	є
13	Режим польоту (літак)	3 (Landing/Normal/Pilotage)
14	Режим польоту (вертоліт)	3 (Normal/IdleUP/THOLD)
15	Подвійні витрати	Окремо для каналів 1,2,4
16	Перемикач відсікання двигуна	є
17	UART	Є
18	Індикатор струму в антені	Є
19	Індикатор заряду батареї	Є
20	Термометр	Є (-40...+125 °C)
21	Дисплей	Графічний (nokia 3310)
22	Напруга живлення	7-15 В







Графік залежності імовірності безвідмовної роботи від часу



Дякую з увагу.