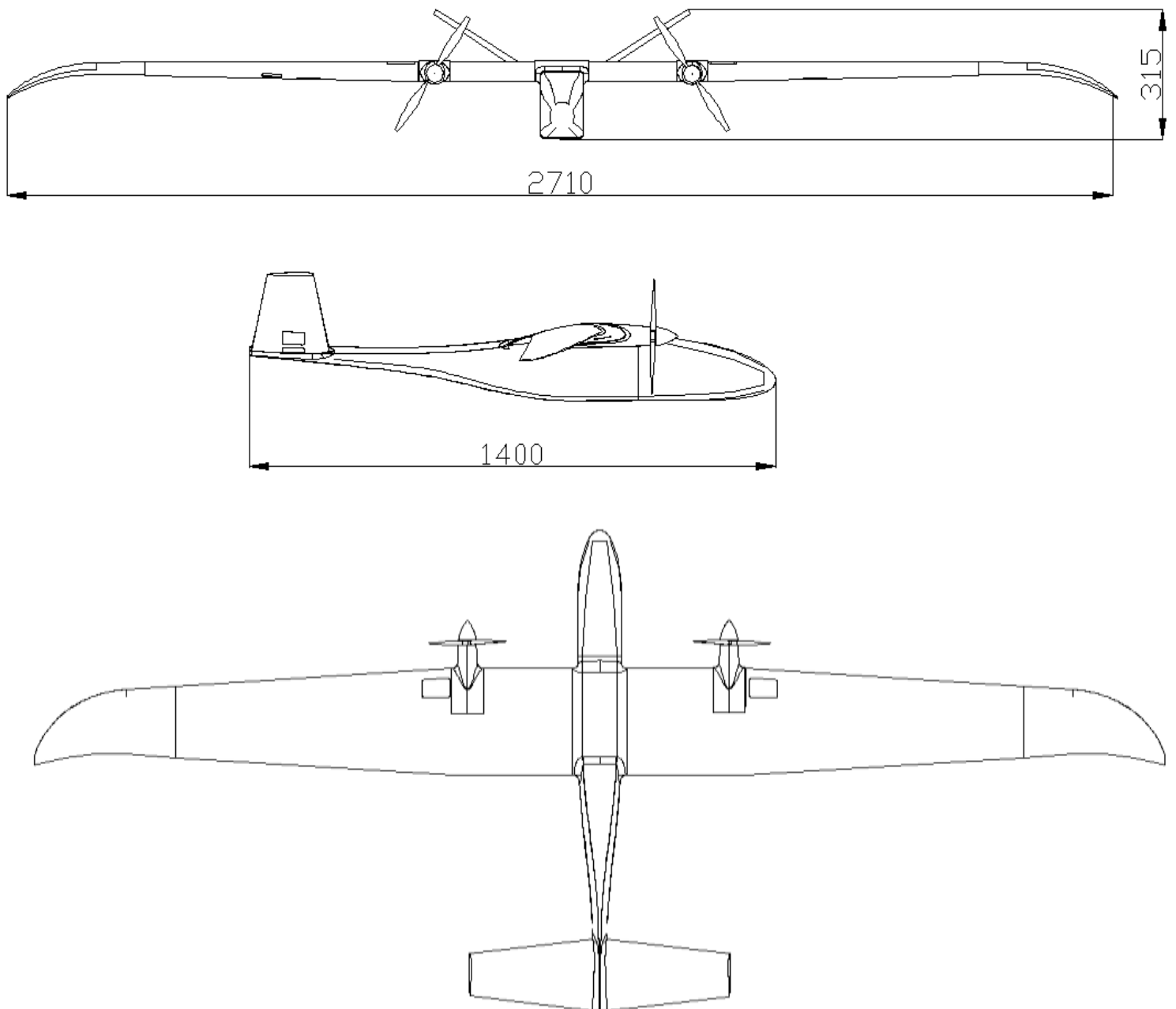




## **PROJEKT WSTĘPNY PR-9**

**1. Rysunek gabarytowy bezzałogowca w 3 rzutach:**





## 2. Systemy przewidziane w projekcie:

- system stabilizacji (autopilot) kątów Eulera, prędkości, nawigacji oraz lotu po trasie,
- układ sterowania awaryjnego: selektor źródła sygnałów sterowania autopilot/sterowanie FBW/sterowanie RC, otwarcie spadochronu,
- pomiar parametrów stanu samolotu:
  - o nawigacja satelitarna GPS,
  - o centrala aerometryczna (prędkości IAS/TAS oraz wysokości ciśnieniowe, temperatura),
  - o AHRS (kąty Eulera, prędkości kątowe, przyspieszenia, kurs magnetyczny),
  - o pomiar napięć akumulatorów, mocy sygnałów odbiornika RC oraz modemu, wychyleń sterów,
- stabilizowana głowica obserwacyjna z pokładowym rejestratorem wideo oraz OSD,
- aparat fotograficzny,
- telemetria oraz zdalne sterowanie systemami pokładowymi,
- dwukanałowa (multipleksowana) transmisja radiowa sygnału wideo,
- stacja naziemna kontroli oraz planowania lotu, rejestracja i wizualizacja parametrów stanu, sterownice fly-by-wire oraz kontroli głowicy obserwacyjnej,
- automatyczna wyrzutnia,
- system odzysku,
- oświetlenie samolotu.