

УДК 621.865.8 (043.2)

**Волков О.Є., Волошенко Д.О.**

*Національний авіаційний університет, Київ*

**ПРАКТИЧНЕ ЗАСТОСУВАННЯ АВТОМАТИЗОВАНОГО РОБОТА-ПЛАТФОРМИ ДІЮЧОГО МОДУЛЯ ДЛЯ ВИЗНАЧЕННЯ ПОЗДОВЖНИХ І ПОПЕРЕЧНИХ УХИЛІВ ТА НЕРІВНОСТЕЙ ПОВЕРХНІ АЕРОДРОМНИХ ПОКРИТТІВ**

На кафедрі авіоніки ІАН на основі госпдоговірної НДР розроблено мобільний вимірювач поздовжніх і поперечних ухилів, а також нерівностей злітно-посадкових смуг, що дозволяє проводити вимірювання одночасно за двома координатами.

У даній роботі, як доповнення до існуючого модуля, розроблено конструкцію робота-платформи на рухомій амортизованій основі, який переміщається самостійно на основі закладеної програми або дистанційного керування. Модуль встановлено та закріплено на робото-платформу. Живлення підводиться від акумуляторної батареї. Конструкція здатна самостійно обирати маршрут, узгоджуючи його по радіоканалу з оператором, який може знаходитися на відстані до 2 кілометрів. Встановлені інфрачервоні датчики для попередження зіткнення робота з перешкодами.

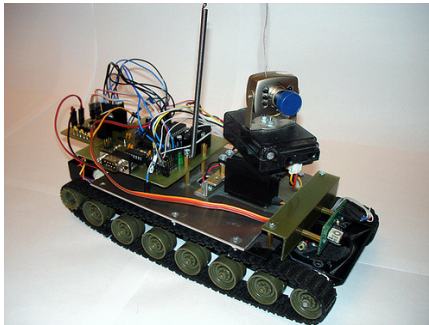


Рис. 1 Конструкція вимірювального модуля, розміщеного на робото-платформі

Цей робот у поєднанні з існуючим вимірювачем ухилів становить єдину конструкцію, яка дозволяє автоматично, без залучення великих людських ресурсів, за короткий час вимірювати поздовжні і поперечні ухили та нерівності аеродромних покриттів, та передавати ці дані по радіоканалу на комп'ютер збору і обробки інформації.

*Науковий керівник – А.В.Скрипечь, к.т.н., проф.*