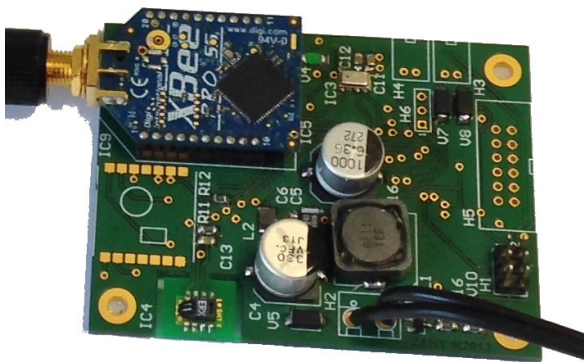


Funkční vzorek

Řídicí elektronika monitorovací vzducholodě



- ▶ V souladu s definicí uvedenou v dokumentu Úřadu vlády ČR, č.j.: 1417/2013-RVV „Metodika hodnocení výsledků výzkumných organizací a hodnocení výsledků ukončených programů (platná pro léta 2013 až 2015 je uplatňován funkční vzorek „Řídicí elektronika monitorovací vzducholodě“.
- ▶ Funkční vzorek vznikl v přímé souvislosti s řešením grantu Ministerstva školství, mládeže a tělovýchovy České republiky, SGS-2012-019: Moderní řešení elektronických řídicích a informačních systémů.
- ▶ Primárním úkolem řídicí jednotky monitorovací vzducholodě je komunikovat s pozemní základnou, plnit její příkazy a poskytovat zpětnou vazbu. Řídicí jednotka je vybavena řadou senzorů a umožňuje sledovat letové informace jako azimut, orientaci v prostoru, výšku letu, náklon, teplotu a vlhkost vzduchu. Kontroluje napětí napájení, umožňuje řízení až šesti servo-pohonů. Dále umožňuje komunikovat s ostatními jednotkami pomocí sběrnice CAN. Umožňuje externí připojení GPS modulu. Pro primární bezdrátovou komunikaci využívá bezdrátový modul XBee PRO a je ji možno vybavit sekundárním bezdrátovým modulem pracujícím v jiném frekvenčním pásmu.
- ▶ Detailní informace jsou součástí technické dokumentace TD-22110-FV022-2013.

EVIDENČNÍ ČÍSLO:

22110-FV022-2013

KONTAKTNÍ OSOBA:

Ing. Kamil Kosturik, Ph.D.

tel.: +420 377 634 227

kosturik@kae.zcu.cz

ŘEŠITELSKÉ

PRACOVISTĚ:

Západočeská univerzita v Plzni

Fakulta elektrotechnická

Katedra aplikované elektroniky a
telekomunikací

Univerzitní 8, 306 14 Plzeň