

Funkční vzorek

Hardwarový simulátor padákového kluzáku



Celkový pohled na simulátor osazený pěti pohony



Pilot zavěšený v simulátoru

- ▶ V souladu s platnou metodikou Úřadu vlády ČR je uplatňován funkční vzorek.
- ▶ Funkční vzorek vznikl v přímé souvislosti s řešením TAČR TREND 1 – FW01010257 – Simulátor letových vlastností padákového kluzáku.
- ▶ Funkční vzorek hardwarového simulátoru padákového kluzáku je osazen na konstrukci z hliníkových profilů, která má dostatečnou nosnost pro zajištění realistického pocitu z letu. Simulátor je doplněn o nosnou konstrukci sedačky, která je svařena z několika ocelových profilů. Na konstrukci jsou umístěny 4 tenzometry, na kterých je zavěšena pomocí volných konců samotná sedačka. Tato konstrukce vykazuje dostatečnou tuhost a vrací do senzorů relevantní data z letu.
- ▶ Simulátor je osazen akčními členy (pěti pohony s převodovkou, které jsou řízeny drivery) a tenzometrickými a dalšími senzory, je propojen se softwarem vyvíjeným společně s tímto výsledkem a reaguje na základní úkony pilota jako jsou náklony v sedačce a řízení s využitím řídicích popruhů.

EVIDENČNÍ ČÍSLO:

22190-FV017-2021

KONTAKTNÍ OSOBA:

Prof. Ing. Pavel Karban, Ph.D.

tel.: 37763 4600

karban@fel.zcu.cz

ŘEŠITELSKÉ

PRACOVNÍŠTĚ:

Západočeská univerzita v Plzni

Fakulta elektrotechnická

Katedra elektrotechniky a

počítačového modelování

Univerzitní 8, 306 14 Plzeň

T A
Č R

**FLY
VISION**