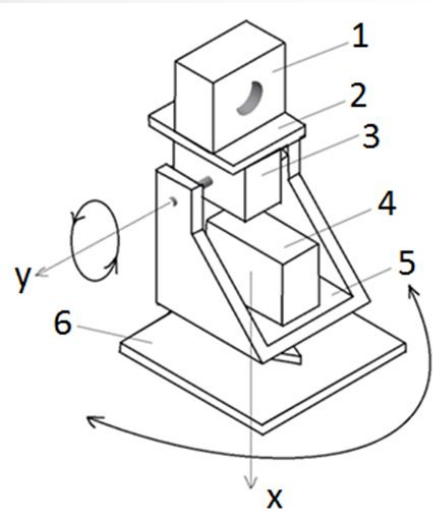


Розробка нової системи автоматичного управління безпілотним літальним апаратом (БПЛА) типу квадрокоптер з використанням системи технічного зору.

- Побудова систем технічного зору на базі сучасних мікроконтролерів та мікрокомп'ютерів (Raspberry PI, Arduino, STM32 та ін.)
- Розробка унікальних алгоритмів та програмного забезпечення розпізнавання зображень
- Створення системи автоматичного керування рухомим об'єктом на базі системи технічного зору
- Розробка та програмування роботизованих систем

Розробка та імплементація унікальних алгоритмів для систем технічного зору



1. Камера.
2. Основа для камери.
3. Двигун керування по тангажу.
4. Двигун керування по рисканню.
5. Обертальна основа системи.
6. Основа.

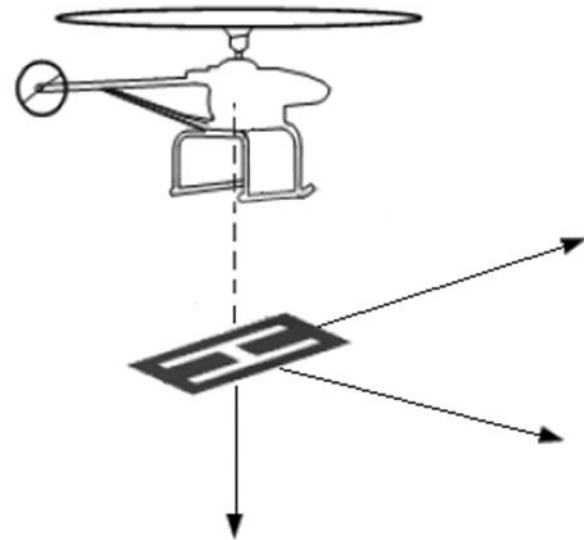
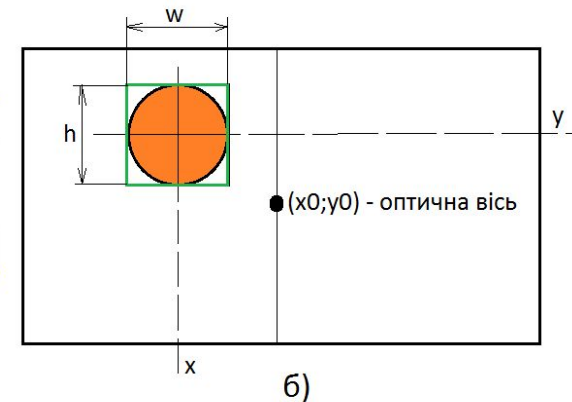
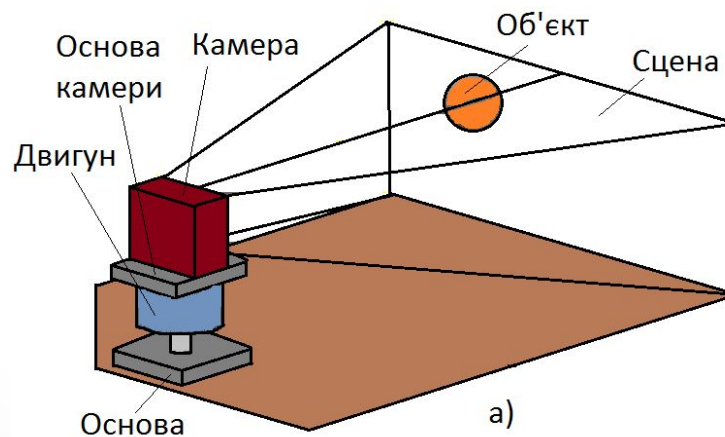
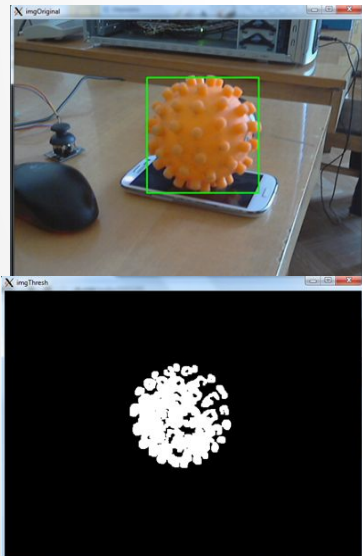


Рис. 1. Посадка БПЛА на символ "Н"



Розробка систем технічного зору

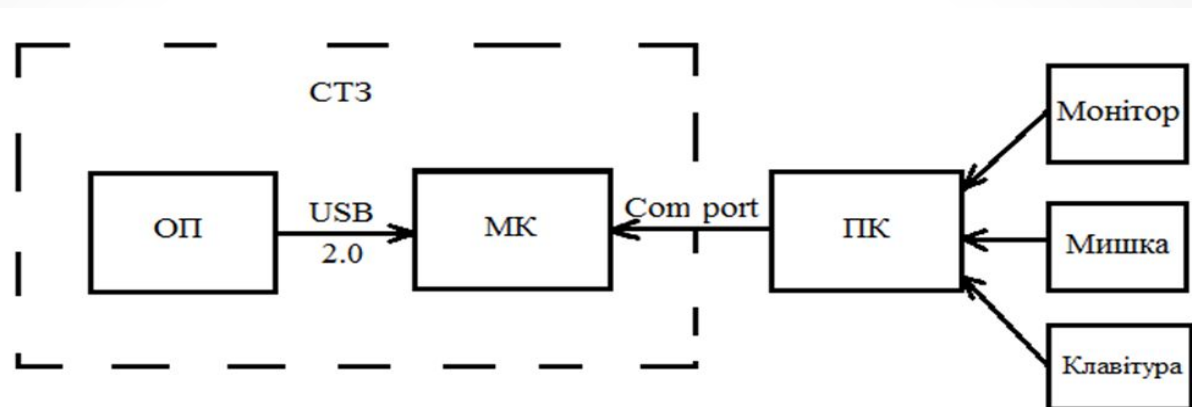


Рис. 11. Структурна схема змодельованої СТЗ для налагодження МК

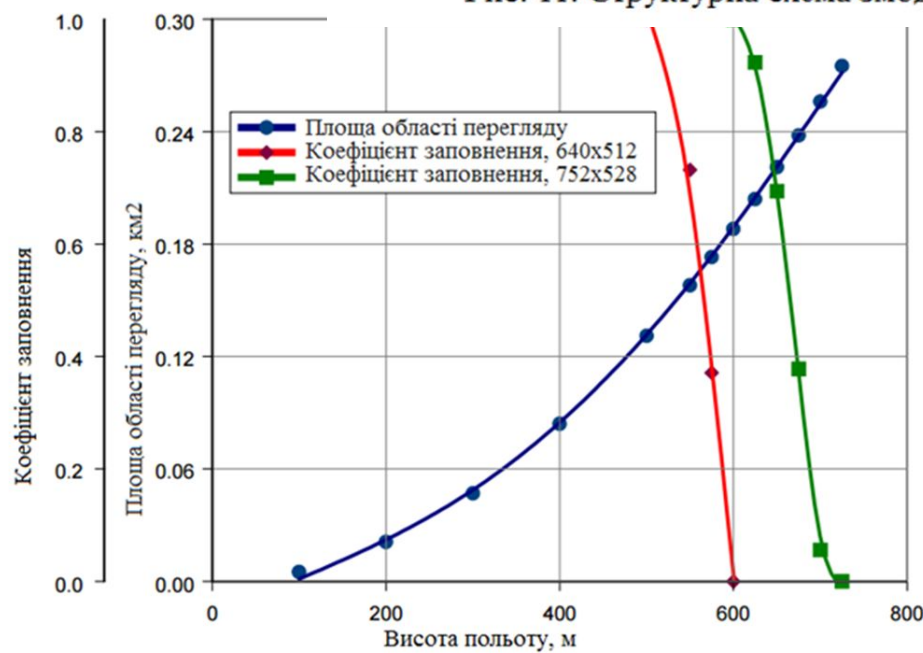


Рис. 4.

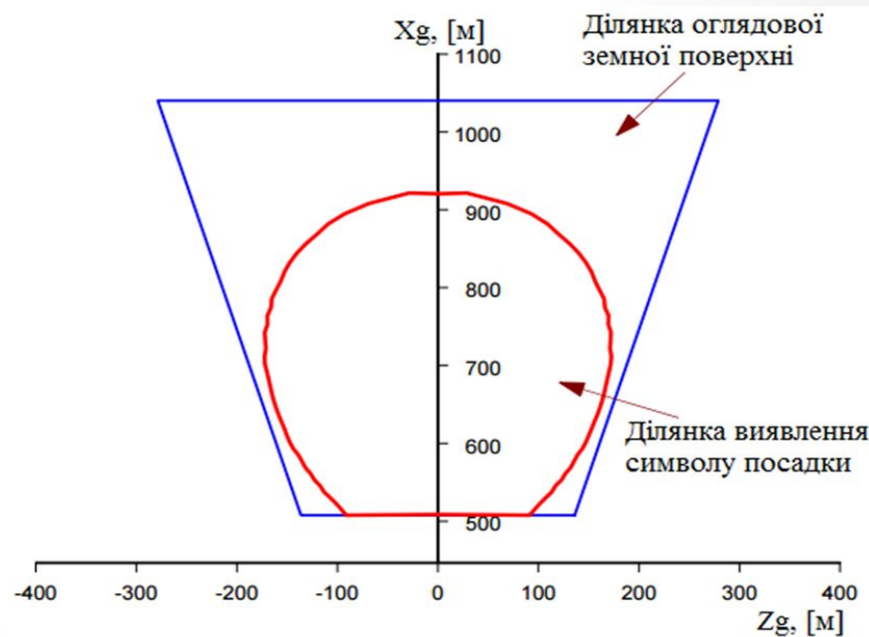
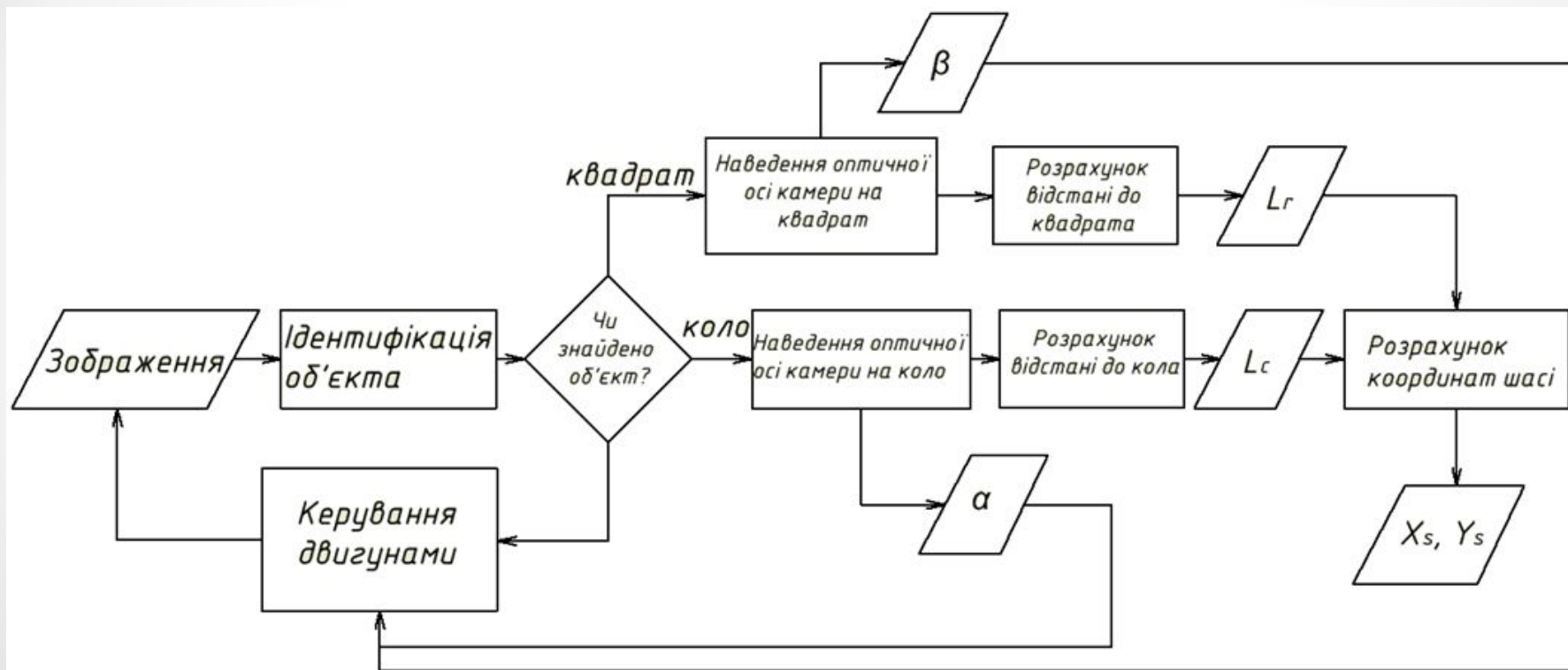


Рис. 3. Ділянка земної поверхні, що спостерігається з БПЛА

Розробка та імплементація унікальних алгоритмів для систем технічного зору



Використання сучасних технологій при розробці автоматизованих систем

