**В межфакультетской учебной лаборатории бортовых авиационных систем ГУАП разработан новый динамический стенд дистанционно пилотируемого летательного аппарата**

В институте аэрокосмических приборов и систем создан и внедрен в образовательный процесс новый динамический стенд. Динамический стенд дистанционно пилотируемого летательного аппарата предназначен для изучения бакалаврами, магистрами и специалистами института аэрокосмических приборов и систем конструкции беспилотного летательного аппарата, принципов управления летательный аппаратом, самолетного типа, технологией изготовления летательного аппарата.

Особое внимание уделяется принципу конструирования ДПЛА (дистанционно пилотируемого летательного аппарата).

Студенты в рамках дисциплин с данным динамическим стендом изучают следующие исследовательские задачи:

1. Постановку задач (мониторинг и др.);
2. Подбор полезной нагрузки (видеокамеры и др.);
3. Выбор и обоснование аэродинамической схемы;
4. Изучение и выбор силовой установки (двигатель + движитель) ;
5. Разработка системы запуска и посадки.

С помощью разработанной системы управления модель ДПЛА управляется по крену и тангажу, с тумблером (заменяющим педали) – по курсу. Разработаны также аппаратные и приборные комплексы для анализа и определения летных параметров и характеристик.

Данный новый динамический стенд позволит студентам получить знания по конструкции летательного аппарата, аэродинамики, принципам управления, технологии изготовления.

Разработчик данного динамического стенда: заведующий межфакультетской учебной лабораторией бортовых авиационных систем, преподаватель кафедры аэрокосмических измерительно-вычислительных комплексов Чистов Евгений Иванович.