



**КРЫМСКИЙ ФЕДЕРАЛЬНЫЙ  
УНИВЕРСИТЕТ  
ИМЕНИ В.И. ВЕРНАДСКОГО**

Федеральное государственное автономное  
образовательное учреждение высшего  
образования  
«Крымский федеральный университет  
имени В.И. Вернадского» (RU)

295007 Республика Крым, г. Симферополь,  
проспект Академика Вернадского, 4

**Отдел интеллектуальной собственности,  
стандартизации и метрологического  
обеспечения**

Начальник отдела:  
Чвелёва Людмила Ивановна  
Тел. раб. +7(3652)51 08 69  
Тел. моб. +7(978)72 44 681  
E-mail: chvelyova@mail.ru

г. Симферополь, ул. Павленко, 3, каб. 205



*Отдел интеллектуальной  
собственности,  
стандартизации и метрологического  
обеспечения*

**ЭЛЕКТРОТЕХНИКА**

**№ 1**

2019 г.

**Авторы:**

*Бекиров Эскендер Алимович*

**УСТРОЙСТВО УПРАВЛЕНИЯ  
ХОДОВЫМ ДВИГАТЕЛЕМ  
БЕСПИЛОТНОГО УПРАВЛЯЕМОГО  
АППАРАТА**

Полезная модель относится к области дистанционного управления движением беспилотной судовой модели (БСМ) по радиоканалу с пункта управления и для передачи данных от БСМ на пункт управления. Устройство включает высокочастотный передатчик, приемник спутниковой навигационной системы и интегратор, дополнительно содержит схемы сравнения, на вход которых подаются сигналы от высокочастотного передатчика и приемника спутниковой навигационной системы, соединенные со схемами сравнений, соединенных с ключами управления прямым ходом и ключом управления реверсивного хода, ключ управления прямым ходом соединен со схемой совпадения, соединенной с ключом включения прямого хода, а ключ управления реверсивного хода соединен с ключом включения реверсивного хода, ключи управления прямым и реверсивного хода соединены с интегратором, соединенного с последовательно соединенными усилителем мощности и электродвигателем исполнительного механизма. Технический результат заключается в повышении быстродействия обработки сигналов управления работой ходовых двигателей, надежности отработки сигналов с пульта управления при относительно простом схемотехническом

решении. Устройство позволяет повысить быстродействие обработки сигналов управления работой ходовых двигателей, надежность отработки сигналов с пульта управления при относительно простом схемотехническом решении.

**Формула полезной модели**

Устройство управления ходовым двигателем беспилотного управляемого аппарата, включающее высокочастотный передатчик, приемник спутниковой навигационной системы и интегратор, отличающееся тем, что дополнительно содержит схемы сравнения, на вход которых подаются сигналы от высокочастотного передатчика и приемника спутниковой навигационной системы, соединенные со схемами сравнений, соединенных с ключами управления прямым ходом и ключом управления реверсивного хода, ключ управления прямым ходом соединен со схемой совпадения, соединенной с ключом включения прямого хода, а ключ управления реверсивного хода соединен с ключом включения реверсивного хода, ключи управления прямым и реверсивного хода соединены с интегратором, соединенным с последовательно соединенными усилителем мощности и электродвигателем исполнительного механизма.

