

МИНОБРНАУКИ РОССИИ

федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего
образования

«НИЖЕГОРОДСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
ИМ. Р.Е. АЛЕКСЕЕВА»

АРЗАМАССКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ
ИНСТИТУТ (ФИЛИАЛ)

ул. Калинина, д. 19, г. Арзамас, Нижегородская обл.,
607227 Телефакс (83147) 7-05-15.

Телефон 7-04-90

ИНН 5260001439, КПП 524302001, ОГРН 1025203034537

E-mail: apingtu@apingtu.edu.ru

Ученому секретарю
диссертационного совета Д 212.079.06
при КНИТУ-КАИ
к.т.н. Берникову А.В.

420011, г. Казань, ул. К. Маркса, д. 10

Дата 15.05.2019 № 366
На № _____ от _____

Отзыв на автореферат диссертации

О Т З Ы В

на автореферат диссертации Лучкиной Татьяны Александровны «Алгоритмы автономной информационно-измерительной системы определения угловой ориентации, построенной на грубых датчиках» на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 05.11.16 – Информационно-измерительные и управляющие системы (в приборостроении)

В последние годы область применения беспилотных летательных аппаратов непрерывно расширяется, при этом существует проблема обеспечения требуемой точности автономных информационно-измерительных систем определения угловой ориентации (ИИСОУО) беспилотных летательных аппаратов, построенных на МЭМС-датчиках среднего класса точности. В связи с этим диссертационная работа Т.А. Лучкиной, посвященная созданию алгоритмов автономного определения углов ориентации, направленных на повышение точности ИИСОУО беспилотных летательных аппаратов, является **актуальной**.

Научная новизна работы отражается следующими результатами:

- Разработана структура алгоритмов ИИСОУО, обеспечивающих повышение точности автономного определения углов ориентации.
- Разработана математическая модель методических погрешностей базовых алгоритмов ИИСОУО, позволяющая учесть влияние переносной угловой скорости и абсолютного линейного ускорения объекта.
- Разработаны алгоритмы повышения точности автономной ИИСОУО, построенной на грубых датчиках (алгоритмы оценки погрешностей первичных датчиков и алгоритм комплексирования оценок углов ориентации по сигналам ДУС, акселерометров и магнитометров, обеспечивающий компенсацию систематических и случайных погрешностей оценок углов ориентации).

