

Թեմայի վերնագիրը՝	Անօդաչու թռչող ապարատների ադապտիվ ինքնադեկասարքի և բարձր ճշտության գիրոկայունացված հարթակի մշակումը և լաբորատոր նմուշի պատրաստումը
Կազմակերպության անվանումը՝	ՀՀ ԿԳՆ «Հայաստանի պետական ճարտարագիտական համալսարան (Պոլիտեխնիկ)» ՊՈԱԿ
Թեմայի ղեկավարը՝	Գասպարյան Օլեգ Նիկոլայի

Փոքր անօդաչու թռչող ապարատները (ԱԹԱ) ունեն լայն կիրառություն ռազմական և տարբեր քաղաքացիական ոլորտներում: ԱԹԱ-ի կենտրոնական հանգույցն է հանդիսանում ինքնադեկասարքը (ավտոպիլոտը), որը տարբեր տեսակի տվիչների և GPS (կամ GLONASS) արբանյակային նավիգացիոն համակարգի ազդանշանների հիման վրա գնահատում է ԱԹԱ-ի ընթացիկ դիրքն ու կողմնորոշումը և հաշվարկում է համապատասխան կառավարող ազդանշաններ:

Նշանակետի հսկումը սովորաբար կատարվում է տեսախցիկով, որը տեղադրված է երկու ազատության աստիճան ունեցող կայունացված հարթակի վրա:

Նախագծի նպատակն է՝ մշակել, պատրաստել ու փորձարկել գիրոկայունացված հարթակի և ինքնադեկասարքի միավորված ադապտիվ կառավարման համակարգի լաբորատոր նմուշ, որն իր ճշգրտությամբ և տնտեսական ցուցանիշներով կգերազանցի համապատասխան դասին պատկանող արտասահմանյան առկա նմանակներին: