

Óbudai Egyetem Bánki Donát Gépész és Biztonságtechnikai Mérnöki Kar		Mechatronikai és Járműtechnikai Intézet Mechatronika Tanszék		
Tantárgy neve és kódja: Légi robotok repülésszabályozása (BGRLRRVNEC) Kreditérték: 3 <i>Teljes idejű képzés, 2016/17. tanév 1. félév</i>				
Szakok melyeken a tárgyat oktatják: Mechatronikai mérnöki-, gépészmérnöki-, had- és biztonságtechnikai mérnöki szakok (szabdon választható)				
Tantárgyfelelős oktató:	Prof. Dr. Szabolcsi Róbert egyetemi tanár	Oktató:	Prof. Dr. Szabolcsi Róbert egyetemi tanár	
Előtanulmányi feltételek: (kóddal)	—			
Heti óraszámok:	Előadás: 1	Tantermi gyak.: 1	Laborgyakorlat: 0	Konzultáció:
Számonkérés módja (s,v,f):	f			
A tananyag				
<i>Oktatási cél:</i> áttekintést adni a pilóta nélküli légi járművek (UAV) polgári-, és katonai alkalmazásáról, valamint bemutatni az automatikus repülésszabályozás szükségességét, és ismertetni a klasszikus és a modern automatikus repülésszabályozás feladatait.				
<i>Tematika:</i> Repüléstörténet. UAV-történet. Merevszárnyú-, és forgószárnyú UAV. Repülésmechanikai alapismeretek. Koordináta-rendszerek. Egyenesvonalú mozgás egyenletei, átviteli függvényei-, és állapot-egyenletei. A forgómozgás egyenletei, átviteli függvényei-, és állapot-egyenletei. Nemirányított (erőhatásmentes) légi járművek analízise idő-, és frekvenciatartományban. Stabilitás fogalma: statikus és dinamikus stabilitás. Robotpilóták fejlődése, szerkezeti kialakításai. UAV automatikus repülésszabályozó rendszerek. Térbeli helyzetstabilizáló rendszerek. Szög helyzet-stabilizáló rendszerek. Magasságstabilizáló rendszerek. Sebességstabilizáló rendszerek. Irányszög stabilizáló rendszerek.				
Félévközi követelmények				
Oktatási hét				
1.	Regisztrációs hét.			
2.	Repüléstörténet. UAV-történet. UAV alkalmazások polgári-, és katonai feladatokra.			
3.	UAV osztályozás. Merevszárnyú, és forgószárnyú UAV. Repülésmechanikai alapismeretek. Koordináta-rendszerek.			
4.	UAV térbeli mozgás matematikai modellezése. Kormányerők, nyomatékok.			
5.	Az egyenesvonalú mozgás egyenletei, átviteli függvényei-, és állapot-egyenletei. A forgómozgás egyenletei, átviteli függvényei-, és állapot-egyenletei.			
6.	Nemirányított, erőhatásmentes légi járművek analízise idő-, és frekvenciatartományban. Stabilitás fogalma. A statikus és a dinamikus stabilitás kritériumai.			
7.	1. zárthelyi dolgozat a (2.–6.) hét foglalkozásainak tananyagából.			
8.	Robotpilóta-elmélet. Stabilitás-javító rendszerek, azok felépítése, és irányítástechnikai vizsgálata. UAV repülésének automatizálása.			
9.	Euler-szögek stabilizáló rendszerei. A dőlési szög stabilizáló rendszer teljes körű (alapjel követés, zavarelhárítás, stabilitás, minőség) irányítástechnikai vizsgálata.			
10.	Az irányszög stabilizáló rendszer teljes körű (alapjel követés, zavarelhárítás, stabilitás, minőség) irányítástechnikai vizsgálata.			
11.	A bőlíntó szög teljes körű (alapjel követés, zavarelhárítás, stabilitás, minőség) irányítástechnikai vizsgálata.			
12.	Magasságstabilizáló rendszerek. Sebességstabilizáló rendszerek.			
13.	Modern automatikus repülésszabályozó rendszerek. Aktív repülésszabályozás. CCV-technológiák.			
14.	2. zárthelyi dolgozat a (8.–13.) hét foglalkozásainak tananyagából.			
15.	Záró foglalkozás. ZH pótlás. Aláírás megszerzése. Évközi jegy megszerzése.			
A félév során a hallgatók a két zárthelyi dolgozatra (ZH) egy-egy osztályzatot kapnak. A tárgyból aláírást és félévközi jegyet az a hallgató kap, aki 2, legalább elégséges érdemjegyű zárthelyi dolgozatot ír. Az „Elégtelen” értékelésű zárthelyi dolgozatok javítására egy lehetőséget biztosítunk konzultáció keretében, valamint egy lehetőséget a 15. foglalkozás időkeretében. Ha valamelyik ZH-t elégtelenre írja a hallgató, és nem javítja azt, akkor az évközi jegy értékelése „Elégtelen”. Ha valamelyik ZH-t nem írja meg a hallgató, és nem pótolja azt, a hallgatót a kurzusról le kell tiltani.				
<i>A pótlás módja:</i> konzultációkon, és a 15. foglalkozáson.				
<i>Részvétel:</i> A részvétel a ZH-kon kötelező.				
<i>A félévközi jegy megállapítása:</i> a zárthelyi dolgozatokra kapott osztályzatok (kerekített) átlaga.				

Irodalom:

Kötelező:

1. Dr. Szabolcsi Róbert: Automatikus repülésszabályozás, Zrínyi Miklós Nemzetvédelmi Egyetem, 2004.
2. Prof. Dr. Szabolcsi Róbert: Modern automatikus repülésszabályozó rendszerek, Zrínyi Miklós Nemzetvédelmi Egyetem, ISBN 978-963-7060-32-8, 415 oldal, 2011.
3. Prof. Dr. Szabolcsi Róbert: Korszerű szabályozási rendszerek számítógépes tervezése, Zrínyi Miklós Nemzetvédelmi Egyetem, ISBN 978-615-5057-26-7, 415 oldal, 2011.

Ajánlott:

1. McLean, D. Automatic Flight Control Systems, Prentice-Hall, International Ltd., 1990.
2. Dorf, R.C. – Bishop, R.H. Modern Control Systems, Prentice-Hall International Inc., 2011.

A tárgy minőségbiztosítási módszerei: a félévet követő intézeti oktatói értekezlet és a hallgatók bevonásával tartott minőségbiztosítási értekezlet visszajelzéseinek visszacsatolása.

Budapest, 2016. szeptember 6.

Prof. Dr. Szabolcsi Róbert
tanszékvezető, egyetemi tanár
tárgyfelelős oktató