# ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Цели лабораторной работы достигнуты:

- создана модель движения квадрокоптера;

- разработана система управления квадрокоптером для движения по заранее установленному маршруту,

- разработана модель БИНС,

- разработана система стабилизации платформы,

- разработан блока визуализации,

- создан блок фильтрации для парирования случайных составляющих сигнала в измерительных каналах.

Выполнение работы подвело исполнителей к следующим ожидаемым выводам и основным результатам:

1. Формирование структуры системы управления и выбор значений ее параметров должен происходить с учетом требований к динамике и энергетике полета БПЛА.
2. Бесплатформенная навигация обладая рядом преимуществ, имеет также и недостатки: запаздывание решения навигационной задачи и ошибки интегрирования, значения которых со временем растет.
3. Наличие шумов в каналах измерения приводит к необходимости фильтрации сигналов ДУС и ДЛУ.
4. Фильтрация шумов большой мощности (акселерометров , в каналах ДУС ) непростая задача, решение которой позволит значительно улучшить точностные характеристики системы.