

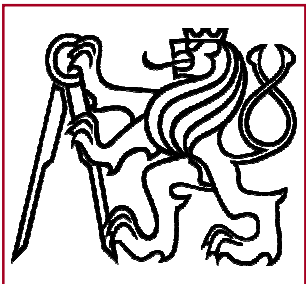
# Kontakt 2010

## RAMA – Otevřený řídicí systém pro UAV

Ondřej Špinka

Katedra řídicí techniky ČVUT,  
Karlovo náměstí 13, Praha 2

<http://dce.fel.cvut.cz> [spinkao@fel.cvut.cz](mailto:spinkao@fel.cvut.cz)

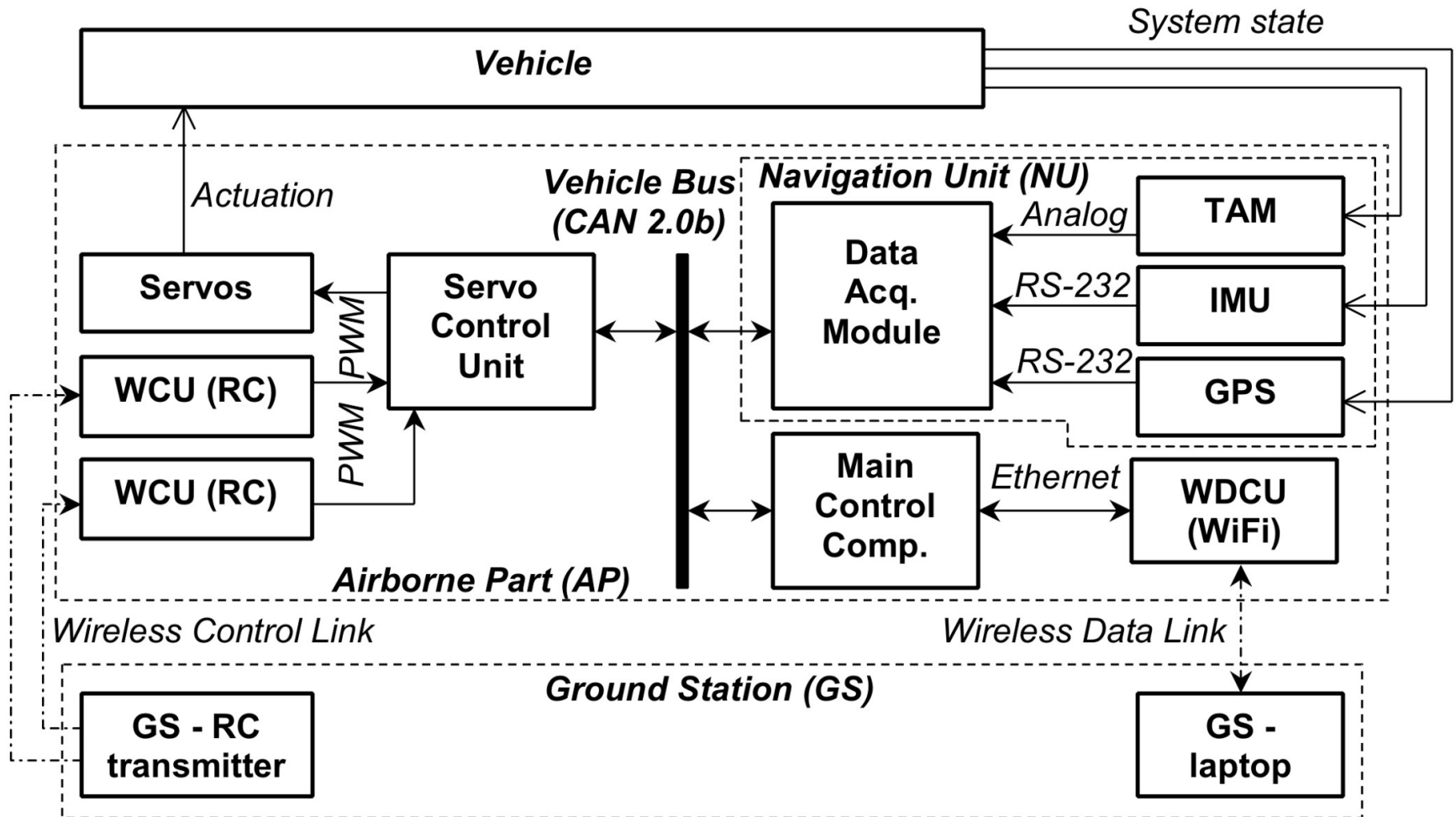


## Specifikace

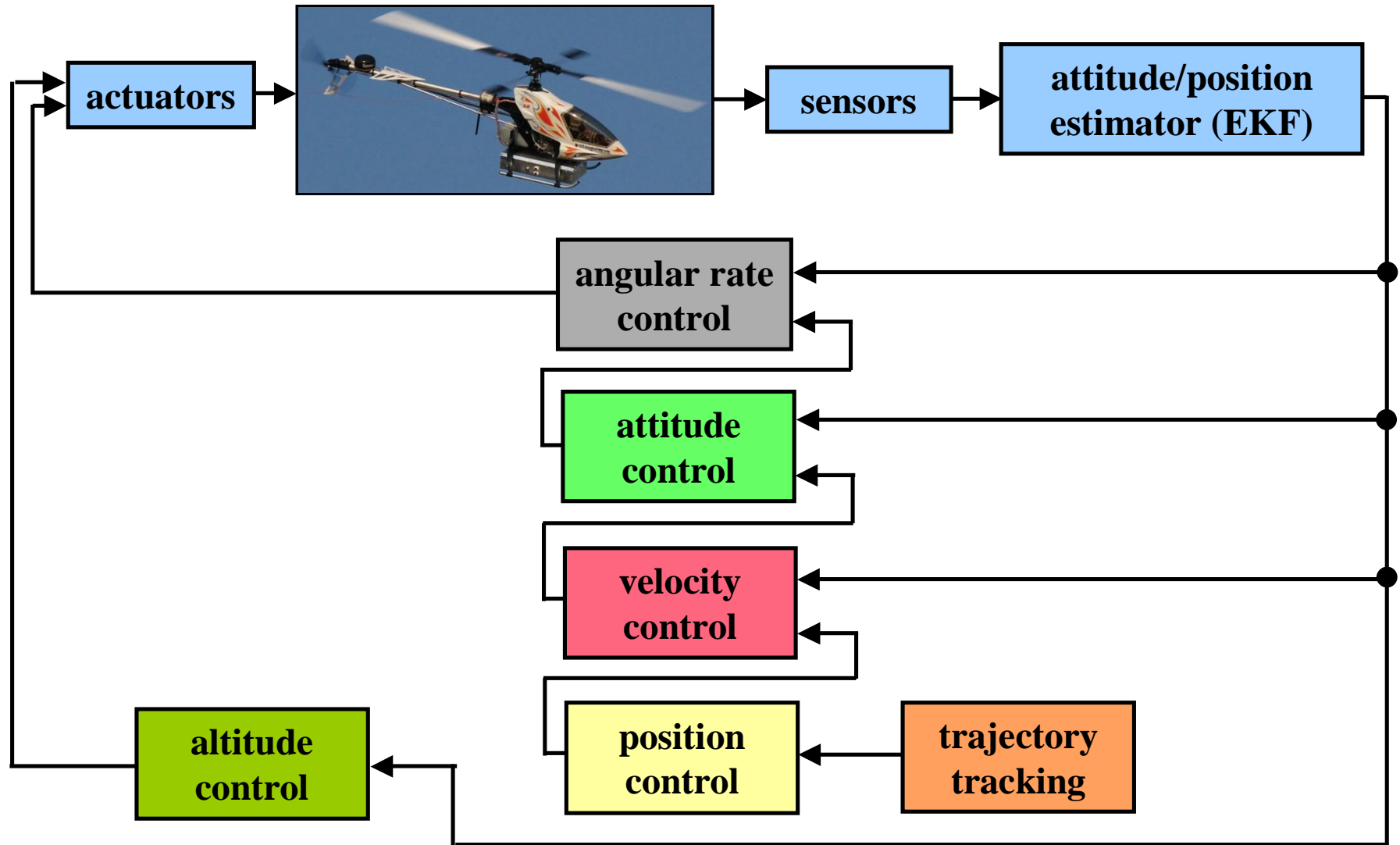
- Otevřený (kompletní technická dokumentace je veřejně dostupná)
- Modulární, distribuovaný
- Univerzální, snadno rozšiřitelný
- Bezpečný
- „Rozumná“ hmotnost a rozměry (330x160x65mm, 1.5kg)
- Nízká cena komponent (≈ 3500 Eur)



# Architektura řídicího systému

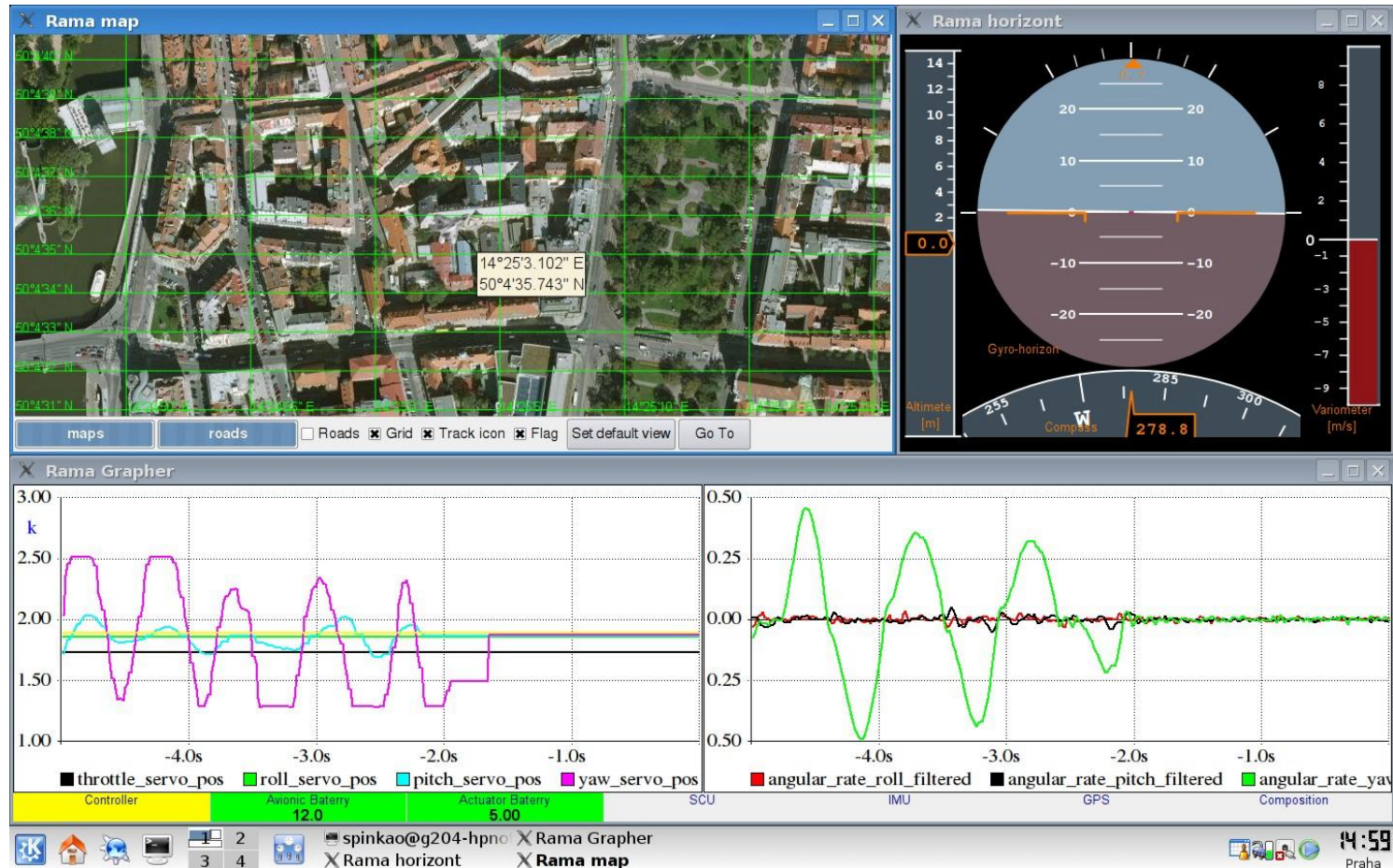


# Hierarchická struktura autopilotu



# Pozemní stanice

- Vizualizace důležitých letových dat v reálném čase (mapa, umělý horizont a další), telemetrie (více než 200 parametrů, 64Hz)
- Monitorování stavu řídicího systému (85 parametrů, vizuální a hlasová indikace poruch)





# Stránka projektu

<http://rtime.felk.cvut.cz/helicopter>

