

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 150702

СИСТЕМА АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ САМОЛЕТОМ ПО УГЛУ КРЕНА

Патентообладатель(ли): *Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет)" (МАИ) (RU)*

Автор(ы): *см. на обороте*

Заявка № 2014137547

Приоритет полезной модели 17 сентября 2014 г.

Зарегистрировано в Государственном реестре полезных моделей Российской Федерации 23 января 2015 г.

Срок действия патента истекает 17 сентября 2024 г.

Врио руководителя Федеральной службы
по интеллектуальной собственности

Л.Л. Кирий



Автор(ы): *Лащев Анатолий Яковлевич (RU), Елисеев Валерий Дмитриевич (RU), Грибкова Наталья Григорьевна (RU)*



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) **ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ**

(21)(22) Заявка: 2014137547/11, 17.09.2014

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
17.09.2014

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 17.09.2014

(45) Опубликовано: 20.02.2015 Бюл. № 5

Адрес для переписки:

125993, Москва, А-80, Волоколамское ш., 4,
МАИ, Патентный отдел

(72) Автор(ы):

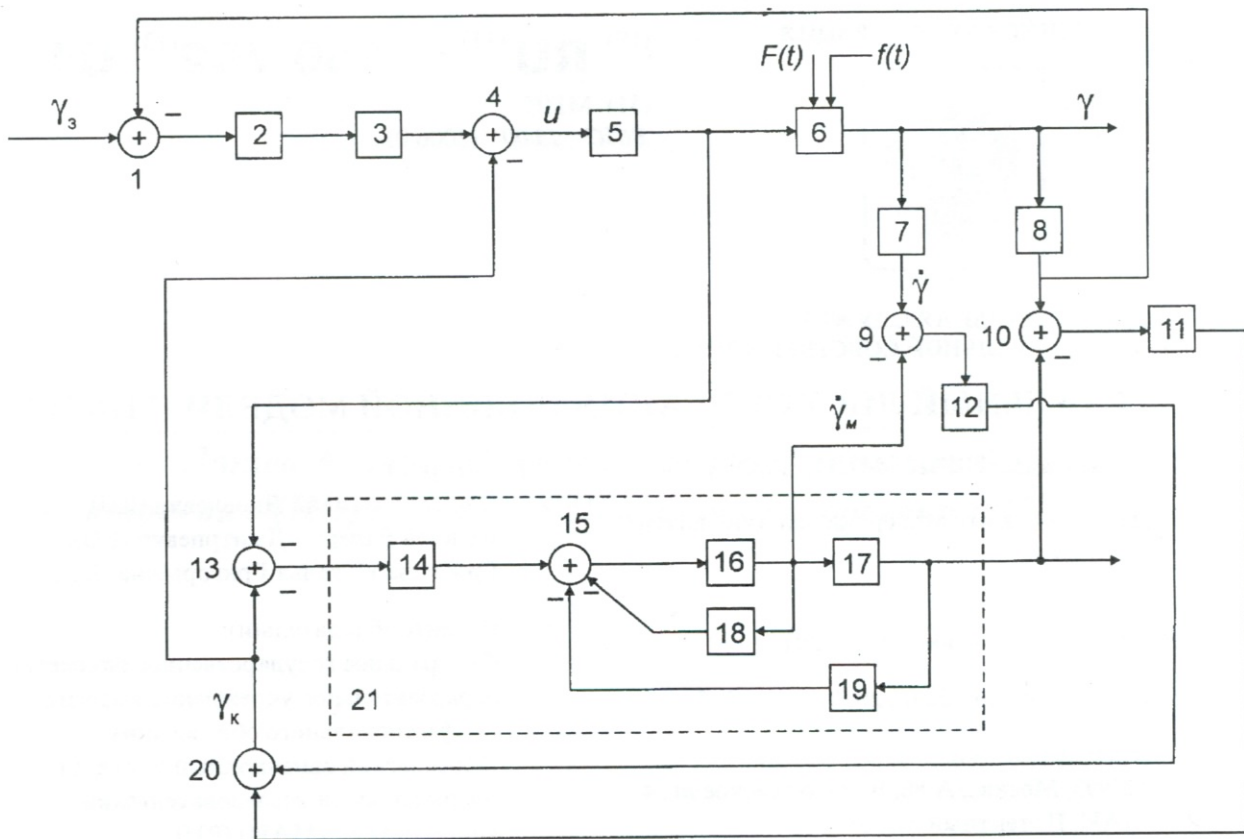
Лащев Анатолий Яковлевич (RU),
Елисеев Валерий Дмитриевич (RU),
Грибкова Наталья Григорьевна (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего
профессионального образования
"Московский авиационный институт
(национальный исследовательский
университет)" (МАИ) (RU)(54) **СИСТЕМА АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ САМОЛЕТОМ ПО УГЛУ КРЕНА**(57) **Формула полезной модели**

Система автоматического управления самолетом по углу крена, содержащая последовательно соединенные исполнительное устройство, самолет, датчик угла, первый сумматор, первый усилитель и первый интегратор, а вход системы соединен со вторым входом первого сумматора, отличающаяся тем, что она дополнительно содержит шесть сумматоров, два интегратора и пять усилителей, выход исполнительного устройства через последовательно соединенные второй сумматор, второй усилитель, третий сумматор, второй интегратор, третий интегратор, четвертый сумматор и третий усилитель подключен к первому входу пятого сумматора, выход датчика угловой скорости через последовательно соединенные шестой сумматор и четвертый усилитель соединен со вторым входом пятого сумматора, выход которого соединен со входом исполнительного устройства через седьмой сумматор, вторым входом, подключенным к выходу первого интегратора, выход второго интегратора подключен через пятый усилитель ко второму входу третьего сумматора, выход третьего интегратора подключен через шестой усилитель к третьему входу третьего сумматора, выход датчика угла соединен со вторым входом четвертого сумматора, выход второго интегратора соединен со вторым входом шестого сумматора, а выход пятого сумматора подключен ко второму входу второго сумматора.

RU 150702 U1



RU 150702 U1