

УПРАВЛЕНИЕ МУЛЬТИРОТОРНЫМИ БПЛА ПРИ ПОМОЩИ НЕЙРОКОМПЬЮТЕРНОГО ИНТЕРФЕЙСА

Тазитдинов И. Х., Потапенко Д. А.

МАИ (национальный исследовательский университет), г. Москва, Россия

В работе рассматривается задача управления мультикоптером с помощью нейрокомпьютерного интерфейса (НКИ). Приведены ключевые возможности НКИ. Дано общее описание считывания показаний НКИ. Рассмотрена конструкция мультикоптера. Разработана прошивка полетного контроллера.