

1. Wskazania pilotażowo-nawigacyjne na wskaźnikach elektronicznych.
2. Prędkości i wysokości stosowane w lotnictwie.
3. Pomiar przyspieszeń i prędkości kątowych, budowa gyroskopów MEMS, FOG, RLG.
4. Błędy sensorów pomiarowych, ich eliminacja.
5. Budowa i zasada działania układów orientacji przestrzennej.
6. Sensory MEMS - budowa, zasada działania.

Literatura

Bociek S. Gruszecki J.: Układy sterowania automatycznego samolotem
Polak Z., Rypulak a., Awionika, przyrządy i systemy pokładowe
Materiały z wykładów