



**Дайджест специального международного проекта
Центров поддержки и инноваций Российской Федерации
«ИС и молодёжь: инновации во имя будущего»**


	ТИХОМИРОВ	Анатолий Константинович
	27	лет
	ФГБОУ ВО «Амурский государственный университет» Инженер, ассистент, аспирант Без ученой степени	
	Тема работы:	«Система управления беспилотным аппаратом с гибким манипулятором»

Область научной активности:	технические науки
------------------------------------	--------------------------

202569702 4	Программа «Дронтьюнер» для настройки полетного контроллера ТРБ-БПЛА v3
------------------------------	---

	Программа предназначена для настройки полетного контроллера ТРБ-БПЛА v3, выполненного на микроконтроллере K1986BE92F1. Программа может использоваться на компьютерах под управлением ОС Windows 10 и выше. При подключении к полетному контроллеру и запуске программы она выводит основные настроечные и конфигурационные параметры, которые расположены в семи интерфейсных окнах. Там же находятся элементы управления для калибровки акселерометра и проверки работы четырех моторов.
--	---

202569524 0	Микроконтроллерная программа управления полетного контроллера ТРБ-БПЛА v3
------------------------------	--

	Программа предназначена для управления электронными устройствами полетного контроллера, выполненного на микроконтроллере K1986BE92F1. Программа совместно с полетным контроллером может использоваться для установки на квадрокоптеры весом от 250 г до 30 кг. Функциональные возможности программы: стабилизация положения квадрокоптера в полете по углам крена, тангажа и рысканья - режим «Стабилизация»; управление положением квадрокоптера по угловой скорости - режим «Акробатический»; упрощенный режим управления для новичков «Свободный курс» и режим удержания высоты по барометру.
---	--

202468629
6

Программа автоматизированного управления специализированным транспортным роботом с колесами Mecanum



Программа предназначена для дистанционного или автоматического управления движением специализированного транспортного робота. Скомпилированный код программы загружается в микроконтроллер Atmega 2560. Программа осуществляет следующие функции: взаимодействие с силовыми драйверами BTS 7960 для реализации движения с помощью всенаправленных колес типа Mecanum; стабилизация угловой скорости вращения робота с помощью ПИД-регулятора; взаимодействие с радиоаппаратурой дистанционного управления FS-16X и передача данных в ПК, через устройство Bluetooth.

В 2016 г. успешно завершил обучение по направлению подготовки 15.03.04 «Автоматизация технологических процессов и производств в энергетике» в ФГБОУ ВО «Амурский государственный университет», получив диплом бакалавра.

В 2023 г. успешно завершил обучение по направлению подготовки 15.04.04 «Автоматизация технологических процессов и производств в промышленности» в Дальневосточном федеральном университете, получив диплом магистра.

С 2023 г. ассистент и аспирант кафедры Автоматизации производственных процессов и электротехники, ФГБОУ ВО «Амурский государственный университет».

Общее количество свидетельств о регистрации программ для ЭВМ 6. Активный участник инновационных выставок: АмурТехно; Дни науки АмГУ; Архипелаг 2025 и др.