

**ПРОПОЗИЦІЇ ЩОДО ЗАСТОСУВАННЯ МУЛЬТИКОПТЕРІВ  
ДЛЯ ПРОВЕДЕННЯ ОПТИКО-ВІЗУАЛЬНОГО КОНТРОЛЮ  
КОНСТРУКЦІЙ ЛІТАЛЬНОГО АПАРАТУ**

**Комаров В.О.<sup>1</sup>, Коломійцев О.В.<sup>2</sup>, Філіппенков О.В.<sup>3</sup>, Ячна І.Г.<sup>3</sup>**

*<sup>1</sup>Військовий інститут телекомунікацій та інформатизації  
імені Героїв Крут, м. Київ*

*<sup>2</sup>Національний технічний університет  
«Харківський політехнічний інститут», м. Харків*

*<sup>3</sup>Навчально-науковий випробувальний полігон високотехнологічного  
озброєння та військової техніки, м. Черкаси*

Забезпечення високої безпеки та надійності польотів літальних апаратів (ЛА) як цивільного, так і військового призначення, пов'язано з одного боку (внутрішніх факторів) із роботою у штатному режимі автоматизованих систем управління і регулювання, цифрових обчислювальних машин та різного роду елементів, вузлів, блоків, виробів тощо, а з іншого боку (зовнішніх факторів) – дотримання цілісності конструктивних елементів ЛА для льотної придатності. Проблема втомного ресурсу ЛА пов'язана з накопиченням втомних ушкоджень та руйнуванням авіаційних конструкцій ЛА від втомних тріщин. До завдань технічного обслуговування й ремонту ЛА входить як технічне обслуговування і відновлення не тільки відмовленого обладнання, так і виявлених деградаційних процесів (втоми та корозії) конструкції ЛА.

Таким чином, розробка пропозиції щодо застосування мультикоптерів для проведення оптико-візуального контролю конструкцій ЛА є актуальною науковою задачею.

В роботі проведено аналіз відомих методів огляду конструкцій ЛА та висвітлено їх переваги і недоліки. Розкрито особливості оптико-візуального методу діагностичного контролю ЛА. Розроблено пропозиції щодо дефектоскопії зовнішніх поверхонь планера ЛА за допомогою мультикоптерів (квадрокоптерів), що обладнані сучасними широко кутовими відеокамерами з високою роздільною здатністю, як засобами візуального контролю. Застосування мультикоптерів дозволить оперативно та з мінімальною трудомісткістю отримати повну достовірну інформацію про технічний стан конструкції ЛА, що контролюється [1].

**Література:**

1. Коломійцев О.В., Комаров В.О., Катунін А.М., Філіппенков О.В., Гайбадулов Б.В., Моргун Є.В., Фесюн О.В., Рагулін В.В., Джуманязов Ю.У., Фесенко К.В. Пропозиції щодо застосування безпілотних літальних апаратів для проведення оптико-візуального контролю високорозташованих конструкцій планера літального апарату. *ГРААЛЬ НАУКИ: міжнар. наук. журнал.* – Вінниця: ГО «Європейська наукова платформа»; НУ «Інститут науково-технічної інтеграції та співпраці», 2025. – No 48. – С. 330-338. – DOI 10.36074/grail-of-science.10.01.2025.