

Nemes József

Gábor Dénes Főiskola, mérnök-informatikus szak, VI. évfolyam

**Konzulens: Dr. Kovács János
főiskolai adjunktus**

GPS TECHNOLÓGIA AZ RC MODELLEZÉSBEN

Dolgozatom célja a rohamosan fejlődő GPS technológia bemutatása az RC modellezés világában. Valamint e technológia mélyrehatóbb ismertetése és pontosságának vizsgálata, előnyeinek kiemelése, hibáinak korlátainak felkutatása.

Részletesen foglalkozom a GPS rendszerek különböző felhasználásaival, pontosságával, beállításával. Továbbá a tesztelt rendszerek kiértékelésével rávilágítok a pontos helymeghatározás fontosságára. A részegységek vizsgálatával tanulmányozom az adó-vevő berendezés műholdaktól való függését, valamint a pontos árnyékolás nélkül, illetve a legkisebb árnyékolással járó elhelyezését.

A kapott eredményekből következtetek a műholdkapcsolat és a rövid ideig tartó gyors helyzetváltoztatás viszonyára. A felmerülő problémákért felelős tényezők kiszűrésével vagy áthidalásával igyekszem pontosítani a rendszert. A továbbfejlesztés lehetőségeit vizsgálva rámutatok azokra a korlátokra, amelyek behatárolják a GPS alapú technológiát és korlátozzák az embert, mint felhasználót.

Végezetül bemutatom a technikai, anyagi és időbeli korlátok figyelembevételével létrehozható legjobb rendszer előnyeit.