24.05

Беспилотная гражданская авиация с искусственным интеллектом в Арктике



Координационный совет по развитию Северных территорий и Арктики РСПП



Александр Федотовских



МОНОГРАФИЯ «БАС В АРКТИКЕ»



«Особенности разработки и эксплуатации гражданских беспилотных авиационных систем с технологиями искусственного интеллекта в Арктической зоне Российской Федерации»

Монография освещает вопросы применения таких сквозных технологий Национальной программы «Цифровая экономика Российской Федерации», как технологии компонентов робототехники и мехатроники, искусственный интеллект

Работа является участником I Всероссийского конкурса публикаций в области информационных и сквозных технологий «Открытая библиотека сквозных технологий» и I Всероссийского конкурса авторских публикаций и инновационного контента «Библиотека цифрового университета»

Издано в сотрудничестве в компанией IPR MEDIA

https://www.iprbookshop.ru/120431.html





ЦИФРОВАЯ ТРАНСФОРМАЦИЯ И СКВОЗНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ

СКВОЗНЫЕ ЦИФРОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ



ЦЕНТРЫ ОБРАБОТКИ ДАННЫХ



БЕСПИЛОТНЫЕ АВИАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ -ИСТОЧНИК ДАННЫХ И ЦИФРОВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ



ВИРТУАЛЬНАЯ / ДОПОЛНЕННАЯ / СМЕШАННАЯ РЕАЛЬНОСТЬ VR/AR















90 ЛЕТ ПОЛЯРНОЙ АВИАЦИИ

1931-2021



ИССЛЕДОВАНИЕ «БАС ДЛЯ АРКТИКИ»

2020-2021

Мониторинг открытых источников (СМИ) Научные статьи, патенты, практическое использование Экспертный опрос (более 120 адресатов)

252 источника информации

12 разработчиков и производителей

26 потребителей / в т.ч. потенциальных



БЕСПИЛОТНЫЕ АВИАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ

БАС используются в Арктике практически круглогодично и круглосуточно. Процессор в режиме реального времени обсчитывает данные и управляет полетом.

Области применения: картографирование; фото и видеосъемка с высоким разрешением; доставка грузов, в т.ч. медикаментов; изучение животного мира; оказание помощи в случае опасной ситуации; мониторинг; проектирование маршрутов, определение точек установки инфраструктуры; помощь в составлении каталогов достопримечательностей и необходимости их реконструкции; поддержка спортивных и массовых мероприятий.

Использование БВС зачастую мобильнее, дешевле и практичнее любого другого вида транспорта (кроме перевозки пассажиров), но требует доработки нормативно-правовой базы.









ОСОБЕННОСТИ ЭКСПЛУАТАЦИИ БАС

Сложности эксплуатации, навигации и управления воздушными судами в Арктике и на Севере обусловлены:

- Экстремальными климатическими условиями (сложными метеоусловиями в течение 8-9 месяцев)
- Отсутствием стационарной наземной инфраструктуры
- Нехваткой естественных и искусственных ориентиров
- Долгой продолжительностью полярной ночи
- Неустойчивостью работы магнитных компасов и средств связи, в т.ч. спутниковой системы навигации GPS/ГЛОНАСС
- Дрейфом ледяного покрова и его состоянием
- Другими особенностями полярных широт

ПРОБЛЕМЫ ЭКСПЛУАТАЦИИ БАС В АРКТИКЕ



1 Недостаточные летно-технические характеристики современных БВС / не учтены сложные климатические и метеорологические условия Арктики



2 Менее 10% из представленных на российском рынке компаний конструируют и производят БВС для особенных условий эксплуатации, в т.ч. для Арктики и Крайнего Севера



3 Конструкторы БАС не всегда учитывают аспекты деятельности в условиях Заполярья, как экономические, так и эксплуатационные



4 Отсутствие у потенциальных конечных эксплуатантов техники или потребителей сервисных услуг практического опыта использования БВС



5 Отсутствие стационарной наземной инфраструктуры



6 Отсутствие эффективной рыночной нормативно-правовой базы и противоречивые действия регулирующих органов и операторов рынка

ТРЕБОВАНИЯ К БАС ДЛЯ СЕВЕРА И АРКТИКИ







2 Расширение пределов климатической эксплуатации



3 Увеличение энерговооруженности, дальности и скорости полета



4 Увеличение грузоподъемности



5 Точность навигации и безопасное пилотирование



6 Создание многоцелевых и модульных БВС



7 Автономность / использование технологий ИИ



НОВЕЛЛЫ РАЗВИТИЯ ОТРАСЛИ БАС

- Перевод современной пилотируемой отечественной авиатехники (VRT-500, ЛМС-901 и др.) на автономную систему полетов в полярных версиях
- 2 Рост количества зон экспериментально-правовых режимов для развития малой и беспилотной авиации
- 3 Применение бортовых искусственных нейронных сетей (технологий искусственного интеллекта)

- 4 Определение беспилотной авиации как части цифровой трансформации и сквозных технологий в Арктике, в т.ч. по реализации программ устранения цифрового неравенства
- 5 Создание стационарной и мобильной наземной инфраструктуры, в т.ч. логистической и радиотехнической
- БАС как альтернативная авиационная техника для осуществления грузовых перевозок в муниципальных и региональных транспортных стратегиях

НЕЙРОСЕТИ ДЛЯ «ПОЛЯРНЫХ» БВС

Соответствие входных и выходных параметров ИНС БВС

Входные параметры

Нейронные сети

Выходные сигналы

воздушная и путевая скорость

высота полета (давление) ориентация планера в пространстве (курс, крен)

заряд батареи (напряжение и сила тока)

степень обледенения (температура наружного воздуха, влажность воздуха)

качество сигнала с камеры

движение (датчик движения круговой)

количество топлива в баке (ДВС)

иной сигнал 1



увеличение или уменьшение скорости

снижение или набор высоты изменение курса или

крена в градусах
изменение
энергопараметров
(уменьшение тяги
двигателей, отключение

источников и т.д.) команда на снижение или

посадку, изменение оборотов двигателей команда на снижение или

посадку
изменение крена или курса

поиск возможностей для дозаправки или смена курса

иной сигнал 1 иной сигнал 2 СИСТЕМА АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

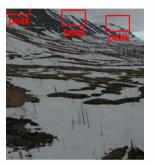


ИСТОЧНИКИ СИГНАЛОВ

НЕЙРОСЕТИ ДЛЯ «ПОЛЯРНЫХ» БВС

Примеры ИНС прямого распространения на основе библиотеки Keras

```
B [ ]: df - pd.read csv('train way dataset.csv')
        x train=dff['uav current speed', 'pressure change', 'wind speed']] #считывание данных для обучения
       v train-df['gust speed']
        ddf = pd.read csv('test way datase.csv')
       x test=ddf[['uav current speed', 'pressure change', 'wind speed']] #считывание данных для проверки качества модели
B [ ]: normalized Xtrain - preprocessing.normalize(x train)
       standardized Xtrain - preprocessing.scale(x train) #cmg+дармизация данных
        normalized Ytest = preprocessing normalize(v test)
       standardized_Xtest - preprocessing.scale(x_test)
В []: model = Sequential() #создание модели сети
        model.add(Dense(15, activation="linear", input shape-(standardized Xtrain.shape[1],)))
       model add(Dense(25 activation="linear")
       model.add(Dense(20. activation="linear")
       model.add(Dense(1, activation="linear"))
B [ ]: opt-optimizers.Adam(learning rate=0.01, beta 1=0.9, beta 2=0.999, amsgrad=False)
         model.compile(optimizer-opt, loss-'mse', metrics-['RootMeanSquaredError
       model.fit(standardized Xtrain, y train, epochs-50000, batch size-69, verbose-1) #обучение модели
В [ ]: prediction gustspeed = model.predict(standardized Xtest) #предсказание для порыва ветра
```



Предотвращение сноса ветра от заданной траектории полета (и облет препятствий)

3

```
def SensorRemainingTimeNalfunction:
prediction RemainingFlightTine - model.predict(standardized_Xtest) #предсказание для оставшегося времени полета
SensorValue RemainingFlightTine - ReturnSensorValue() #получаем значение оставшегося времени полета с датчика
а - rediction_RemainingFlightTine/SensorValue(RemainingFlightTine*180
ff (85xc415): #если значения с датчика и предсказание значение отличаются больше чем на 15%,
return (a-180)
#то функция возвращает это значение в процентах
```

Предсказание оставшегося времени полета БВС с электродвигателями





```
df = pd.read csv('train uav dataset.csv')
x train=df[['temperature', 'humidity', 'wind speed']]
#считывание данных для обучения
y train=df['icing intensity']
ddf = pd.read csv('test uav dataset.csv')
x test=ddf[['temperature', 'humidity', 'wind speed']]
#считывание данных для проверки качества модели
normalized Xtrain = preprocessing.normalize(x train)
standardized Xtrain = preprocessing.scale(x train)
#стандартизация данных
normalized Xtest = preprocessing.normalize(x test)
standardized Xtest = preprocessing.scale(x test)
model = Sequential() #создание модели сети
model.add(Dense(25, activation="relu",
                    input shape=(standardized Xtrain.shape[1],)))
model.add(Dense(35, activation="relu"))
model.add(Dense(45, activation="relu"))
model.add(Dense(20, activation="relu"))
model.add(Dense(1, activation="relu"))
opt=optimizers.Adam(learning rate=0.001, beta 1=0.9,
                                    beta 2=0.999, amsgrad=False)
model.compile(optimizer=opt, loss='mse',
                           metrics=['RootMeanSauaredError'
model.fit(standardized Xtrain, y train, epochs=50000,
                      batch_size=69, verbose=1) #обучение модели
prediction icing intensivity = model.predict(standardized Xtest)
#вывод предсказания для искомого параметра
```

Предсказание интенсивности обледенения БВС

ОСНОВНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ ПРИМЕНЕНИЯ ИНС

- П Способность БВС облетать препятствия при отсутствии известных наземных ориентиров и устойчивого сигнала со спутниковых навигационных систем
- $oldsymbol{2}$ создание модификаций ИНС, когда ПО решает специфические задачи:
- парирование сноса ветра при посадке БВС на площадку; ИНС «осваивает» основные пилотажные навыки, включающие в себя быстрое вращение вокруг трёх главных осей и различные последовательности манёвров;
- прогнозирование энергозатрат силовых установок и аппаратуры БВС в непредвиденных условиях полета с более высокой точностью, чем без систем с ИНС;
- моделирование множества сценариев полета для понимания того, что происходит с БВС во время полета и предугадывания возможных неисправностей заранее;
- просчет вариантов ремонта БВС при обнаружении неполадки на борту.
- 3 Повышение безопасности полетов БВС в долгосрочной перспективе и снижение вероятности рисковых событий в полете в условиях АЗ РФ
- 4 Повышение экономической эффективности БВС, а также эксплутационных компаний, с учетом более высокой себестоимости производства и оказания услуг в АЗ РФ

СТАНДАРТЫ ПРОФЕССИОНАЛЬНЫХ КВАЛИФИКАЦИЙ



















Использование визуальных материалов Атласа новых профессий по лицензиям Creative Commons by-SA 3.0 и Creative Commons Attribution 4.0 International

- Разработка профессиональных стандартов в рамках системы профессиональных квалификаций
- Создание Центров профессиональной компетенции Полярной авиации, в т.ч. для эксплуатации БАС













ЭФФЕКТЫ ОТ РАЗВИТИЯ БАС С ИИ В АРКТИКЕ

Технические / технологические

- Управление трафиком БАС организует эффективное и безопасное использование БВС
 - Значительно расширится потенциал рынка БАС для Арктики с появлением новых типов источников питания, двигателей и материалов для изготовления корпусов аппаратов и новых технических решений для наземной инфраструктуры
- З Диапазон применения БАС на Крайнем Севере и в Арктике будет неуклонно расширяться в связи с развитием инноваций в разработке и эксплуатации
- 4 БВС смогут эксплуатироваться в сложных метеорологических условиях, в круглогодичном и круглосуточном режимах
- 5 Обмен информацией между БВС позволит создать единую систему навигации и связи, повысить эффективность выполнения услуг

Социально-экономические

- В ближайшие 10-15 лет предприятия увидят значительные эффекты от применения БАС в различных областях, они будут оказывать и неавиационные услуги
- Внедрение системы контроля и управления с земли сократит эксплуатационные затраты операторов БАС за счет снижения рисков и формирования благоприятствующих условий для развития индустрии, удобных сервисов и облачного программного обеспечения
- Появится возможность, а в дальнейшем повысится эффективность использования БАС в труднодоступных и удаленных территориях Арктики и Крайнего Севера
- Будут решаться социальные задачи, поставленные в Стратегии развития Арктической зоны РФ и обеспечения национальной безопасности до 2035 года

Контакты:

Федотовских Александр Валентинович к.э.н., профессор РАЕ,

директор РСПП-Заполярье - член Президиума

Координационного совета по развитию Арктики и Северных территорий РСПП



