











Например, при использовании в антиблокировочной системе из-за постоянного прямого измерения линейной скорости оптимизируется система недопущения блокировки колес. В результате тормозной путь уменьшается, что важно для безопасности.

Кроме этого, данные датчики позволяют определять в непрерывном режиме линейную скорость и рулевой угол транспортного средства. Это позволяет на их основе создавать систему беспилотного управления в режиме непрерывного слежения за заданной траекторией. Также полученные данные о мгновенном векторе скорости, при перерасчете в локальные или глобальные координаты, также могут быть использованы в качестве автономной навигации.

## Литература

1. Дардари Д., Фаллети Э., Луизе М. Методы спутникового и наземного позиционирования. Перспективы развития технологий обработки сигналов. ТЕХНОСФЕРА, Москва, 2012.
2. Горбачев А.Ю. Применение одометров для коррекции интегрированных навигационных систем. Вестник МГТУ им. Н.Э. Баумана. Сер. "Приборостроение". 2009. №4. – с. 37-54.
3. Викторов В. А., Лункин Б. В., Совлуков А. С. Радиоволновые измерения параметров технологических процессов. М.: Энергоатомиздат, 1989. С. 124–162.
4. Boru Diriba Hirpo Design and Control for Differential Drive Mobile Robot. International Journal of Engineering Research & Technology (IJERT), Vol. 6, Issue 10, 2017.
5. Khablov D.V. Autonomous navigation system of ground transport based on Doppler sensors for measuring vector velocity. // Measurement Techniques. 2018. Vol. 61, No. 4. С. 384-389.
6. Modeling an Anti-Lock Braking System. Matlab&Simulink® Automotive Applications 2017.
7. Khablov D.V. Application of super-high frequency Doppler displacement sensors in an anti-lock braking system // Measurement Techniques. 2021. Vol. 64, No 2. С. 124-130.
8. Sotelo M.A. Lateral control strategy for autonomous steering of Ackerman-like vehicles. Robotics and Autonomous Systems, Vol. 45. 2003. pp. 223-233.