



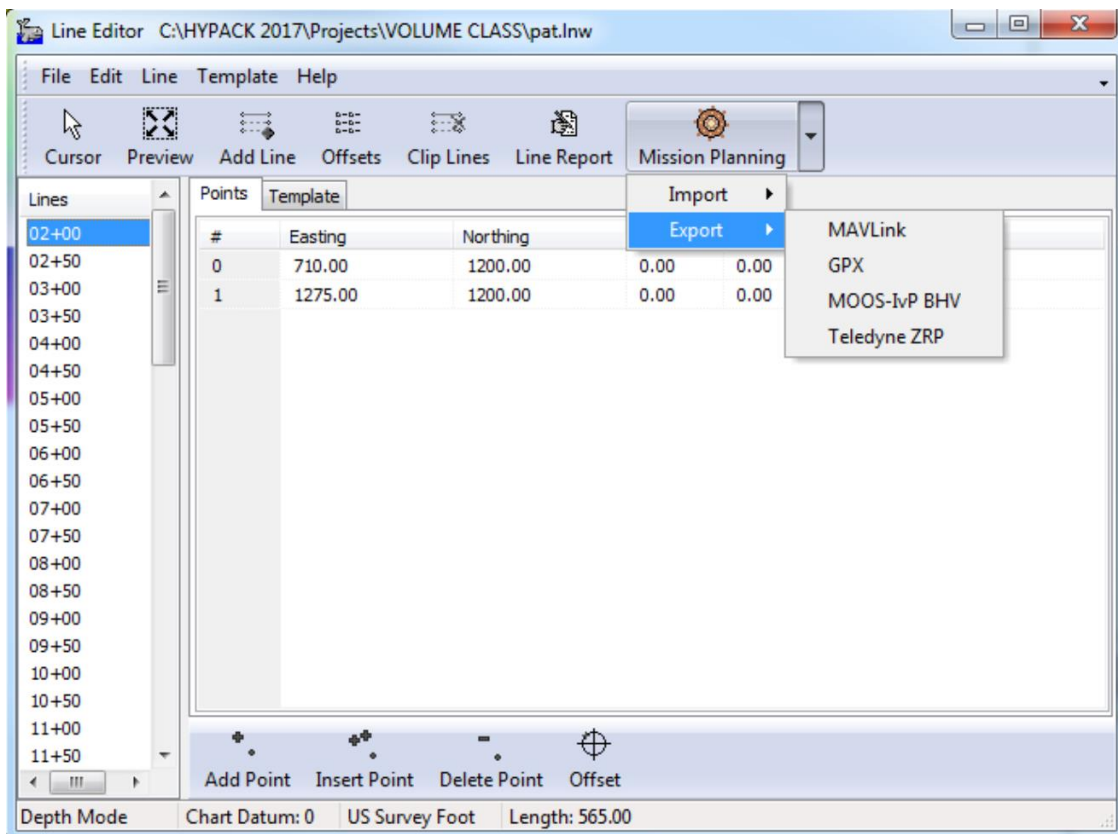
Особенности Автономных Платформ в HYPACK®

Конор Макдональд / Март 2017

В HYPACK® уже есть множество опций для поддержки автономных платформ.

Это опции планирования миссии в РЕДАКТОРЕ ГАЛСОВ, которые позволяют запланированные галсы HYPACK® конвертировать в формат программ управления платформами и обратно.

РИСУНОК 1. Планирование миссии в программе РЕДАКТОР ГАЛСОВ



Есть новый драйвер Autoline.dll, который рассчитывает следующий галс съемки, а не использует заданные предварительно галсы, чтобы обеспечить полное покрытие участка данными многолучевой съемки.

HYPACK® также усиленно работает над поддержкой MAVLink – открытый протокол связи для автономных средств. Преимущества разработки включает возможность поддержки различных платформ в одной и той же программе, а также упрощение адаптации в изменениям версий протокола MAVLink.

Комбинируя эти опции, Вы можете не только вручную задавать путь следования для ваших автономных платформ для съемки, но и получать данные в режиме реального

времени, в то время как автономная платформа следует по новым галсам, созданным драйвером Autoline.dll.

Autoline.dll лучше всего работает, если на борту Вашей платформы запущен НУРАСК® или если платформа находится в пределах беспроводной связи с ПК НУРАСК®.

Поскольку автономные платформы все больше входят в индустрию гидрографических съемок, новые системы будут появляться и мы в НУРАСК® будем продолжать разработку их поддержки.