



Назначение нескольких датчиков позиционирования на один мобиль в программе СЪЕМКА

ЛАЗАРЬ ПЕВАК / Ноябрь 2013

Теоретически, такая опция была, но не имела практического применения, поскольку судно с ними постоянно переключалось между несколькими позициями.

Последняя версия программы СЪЕМКА позволяет избежать такого поведения. Программа может распознавать несколько датчиков позиционирования на том же судне.

В этом случае программа отображает новое окно со списком всех устройств. Название окна показывает имя судна, назначенное на устройства. У вас может быть несколько судов с несколькими датчиками позиционирования.

Метка около имени датчика позволяет активировать / деактивировать его. (программа не позволяет деактивировать все датчики.) Если выбрано несколько датчиков, программа вычисляет среднюю позицию.

РИСУНОК 1. СЪЕМКА вычисляет средние координаты от нескольких устройств позиционирования

Name	X	Y	dX	dY	NSat	hdop	ElipH
Current Position	11015402.8	3.4					
<input checked="" type="checkbox"/> CNAV Secondary	11015400.2	4.0	2.6	-0.6	0	0.000	0.0
<input checked="" type="checkbox"/> CNAV Primary	11015403.5	5.7	-0.7	-2.4	0	0.000	0.0
<input checked="" type="checkbox"/> F180 NAV	11015404.6	0.4	-1.8	3.0	0	0.000	0.0

РИСУНОК 2. СЪЕМКА Докладывает позицию только по выбранным датчикам

Name	X	Y	dX	dY	NSat	hdop	ElipH
Current Position	11015402.8	5.6					
<input type="checkbox"/> CNAV Secondary	11015399.7	3.4	3.0	2.2	0	0.000	0.0
<input checked="" type="checkbox"/> CNAV Primary	11015402.8	5.6	0.0	0.0	0	0.000	0.0
<input type="checkbox"/> F180 NAV	11015404.6	0.4	-1.8	5.1	0	0.000	0.0

Список драйверов устройств, которые поддерживают «мульти-позиционирование» ограничен gps.dll, posmv.dll и NOVATEL.DLL. Кстати, каждый драйвер, способный передавать данные позиционирования через общую память, может быть мультипозиционным.

Есть еще одно условие. В ОБОРУДОВАНИИ HYPACK® каждый датчик позиционирования должен быть задан только как датчик для позиционирования.

