



نرم افزار ایستگاه کنترل زمینی پهپاد

نرم افزار کنترل زمینی پهپاد برای طراحی و کنترل ماموریت و پایش وضعیت انواع پرنده های بدون سرنشین تدوین شده است. این نرم افزار دارای مشخصات زیر است:

مشخصات فنی:

- قابلیت اجرا و پشتیبانی در کلیه سیستم عامل ها (ویندوز، لینوکس، مکینتاش و...)
- قابلیت نمایش پرنده در نقشه های دوبعدی و سه بعدی
- قابلیت نمایش پرنده در نقشه های آنلاین (قابلیت تنظیم روی نقشه های (Google, Yahoo Street map) بصورت دو بعدی و سه بعدی و همچنین نمایش پرنده در نقشه دو بعدی آفلاین
- ثبت کلیه وقایع سیستم و اطلاعات تبادل شده با پرنده و قابلیت بازپخش (Play&Record)
- نمایش اطلاعات ارسالی و دریافتی با پرنده بصورت نمودار
- نمایش اطلاعات سنسورهای سیستمی و سخت افزاری
- پشتیبانی از پروتکل های مختلف ارتباطی نظیر TCP, UDP, Serial Port, Bluetooth و ...
- قابلیت برقراری ارتباط با چندین پرنده
- کد کردن اطلاعات در هنگام ارسال و دریافت بین ایستگاه زمینی و پرنده
- قابلیت تنظیم آلام های مختلف (کاهش ارتفاع با سرعت زیاد)، قطع شدن ارتباط با پرنده
- قابلیت تنظیم زمان بندی ارسال دستورات مختلف به پرنده (در جهت تعیین مسیر بدون خلبان) و ...
- قابلیت تنظیم رسانه ذخیره ساز (Database, file)
- قابلیت مسیر دهی به پرنده از روی نقشه و مشخص کردن زمان ارسال اطلاعات مسیر به پرنده
- قابلیت نمایش Heading پرنده روی Compass و همچنین نمایش وضعیت چرخش و میزان زاویه پرنده در زمان چرخش، نمایش وضعیت افقی و عمودی پرنده
- قابلیت نمایش کلیه اطلاعات ارسالی و دریافتی از نرم افزار به پرنده و بالعکس در قسمت مدیریت نرم افزار
- قابلیت ارسال همزمان اطلاعات دریافتی از پرنده به یک نرم افزار دیگر مانند سیستم تصویر برداری
- امکان به روز رسانی نرم افزار کامپیوتر پرواز در صورت نیاز
- وجود مستندات کافی در نرم افزار