



سیستم یکپارچه تصویربرداری خودکار از اهداف متحرک

این سیستم برای تصویر برداری از اهداف متحرک پرنده/زمینی/دریایی با سرعت‌های مختلف طراحی و پیاده‌سازی شده است. در این سیستم، هدف متحرک به صورت زمان حقیقی، شناسایی، انتخاب و دنبال می‌شود.

اطلاعات مکان هدف متحرک از سه روش به سیستم منتقل می‌شود:

- با استفاده از مشخصات تصویر دریافتی و شناسایی هدف دلخواه (Correlation track mode/Gated video track mode)
- با استفاده از اطلاعات مکانی هدف که توسط سیستم تله‌متری به ایستگاه ارسال می‌شود (GPS Track Mode)
- روش ترکیبی که در ابتدا مختصات اولیه پرنده وارد شده و سپس با استفاده از مشخصات تصویر، هدف دنبال می‌شود. علاوه بر این اگر امکان استفاده از تله‌متری و اطلاعات موقعیت پرنده از GPS اصلی یا نرم‌افزار ایستگاه زمینی موجود نباشد، در صورت امکان می‌توان از میکروماژول GPS+Telemetry طراحی شده برای این سیستم بر روی پرنده استفاده کرد. این میکروماژول اطلاعات موقعیت پرنده را به صورت زمان حقیقی به نرم‌افزار تصویربرداری ارسال نموده و نیاز به ارتباط با نرم‌افزار اصلی ایستگاه زمینی و تله‌متری اصلی پرنده را مرتفع می‌سازد.

این نرم‌افزار دارای مشخصات زیر است:

مشخصات فنی:

- ابعاد فیلم: SD
- نوع ارتباط تصویر: Analog Composite
- نوع ارتباط با تعقیب‌کننده: سریال
- سرعت تعقیب هدف: ۱۰۰ درجه بر ثانیه
- قابلیت پیاده‌سازی بر روی بستر متحرک (UAV/Missile/Car/Ship)
- قابلیت یکپارچه سازی با نرم‌افزار ایستگاه زمینی
- طراحی شده برای ثابت نگه‌داشتن هدف در مرکز تصویر با ابعاد دلخواه قابل برنامه‌ریزی
- سفارشی‌سازی برای اجرا روی بسترهای Embedded
- نحوه ارتباط با نرم‌افزار ایستگاه زمینی:
 - شبکه
 - ارتباط با کامپیوتر مرکزی وسیله متحرک و استفاده از سنسورها و لینک‌های موجود یا استفاده از سنسورها و لینک مستقل
 - سریال
 - بی‌سیم