

автоматизированное устройство контроля опасных факторов ЧС; 5 – спутниковые средства GPS навигации; 6 – зона воздействия ЧС; 7 – парашюты для спуска n-го количества устройств контроля.

Наземное автоматизированное устройство контроля 4, схема которого представлена на рис. 2,а, включает: 4.1. – контрольно-измерительный блок, с соответствующими датчиками контроля; 4.2 – блок видеонаблюдения; 4.3 – блок установления места нахождения; 4.4 – блок координации места положения мобильного устройства на поверхности Земли; 4.5 – блок ручного координирования работой мобильного устройства; 4.6 – блок хранения информации; 4.7 – блок индикации; 4.8 – микроконтроллер; 4.9 – блок питания; 4.10 – блок радиосвязи; 4.11 – антенна.

Наземный подвижный центр мониторинга 1, схема которого представлена на фиг. 2,б включает: 1.1 – компьютеризированную аналитическую систему прогноза границ зоны ЧС, уровня опасности в ней и возможности возникновения новых ЧС на объектах, которые могут попасть под влияние опасных факторов от возникшей ЧС; 1.2 – контрольно-измерительный блок; 1.3 – блок метеорологического контроля; 1.4 – блок установления места нахождения наземного подвижного центра мониторинга; 1.5 – блок управления движением БПЛА; 1.6 – блок получения и анализа информации от наземных мобильных устройств об уровне опасности в зоне ЧС; 1.7 – блок сохранения информации; 1.8 – блок старта БПЛА; 1.9 – блок радиосвязи; 1.10 – антенна.

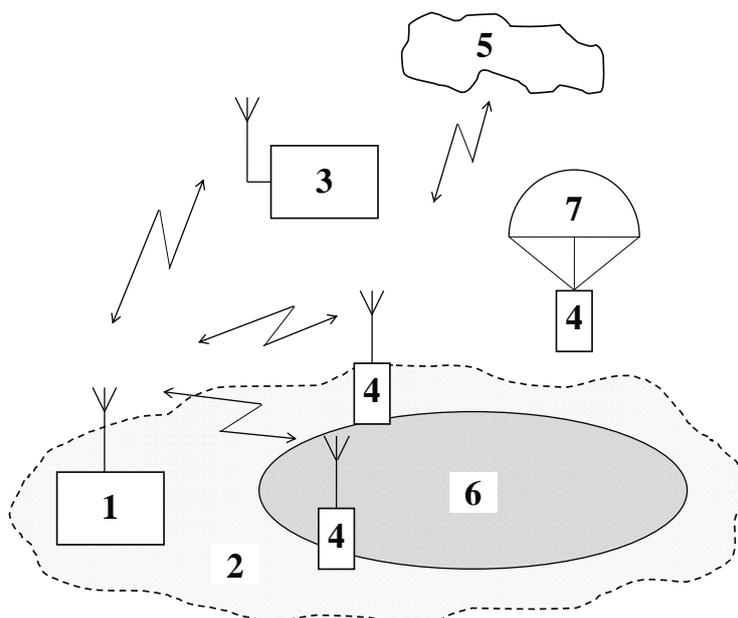


Рисунок 1 - Комплексная функциональная схема системы оперативного мониторинга изменения пределов зоны ЧС, уровня опасности в ней и прогнозирования возникновения новых рисков, включающая доставку автоматизированных устройств контроля БПЛА