

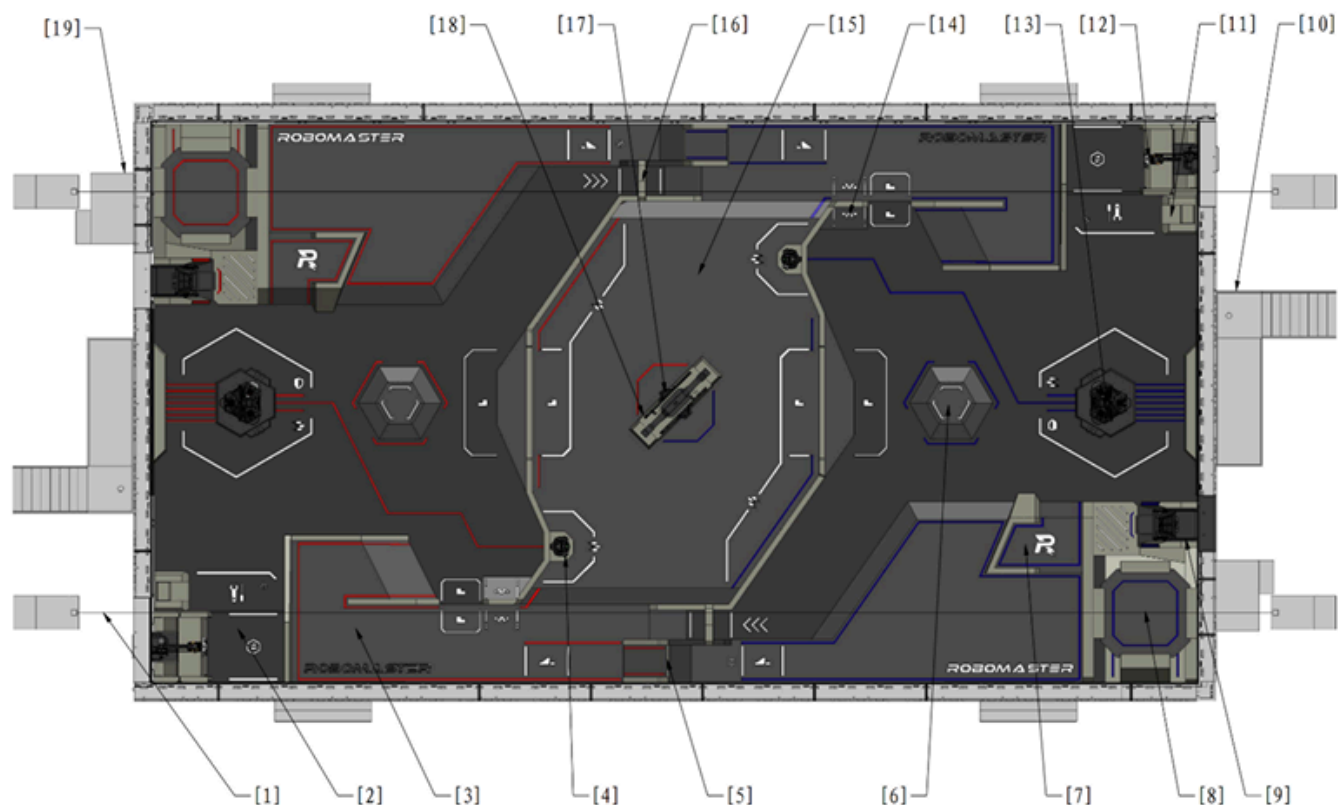
26赛季关于雷达部分的改动

雷达基座位置调整

修改：

- 放置雷达传感器和激光发射装置
- 上端为面积**3.4m * 1.16m**的平台
- 雷达站基座中央与战场战场**中心轴线对齐**
- 平台**旁边**设有传感器数据线槽孔

战场概述，[10]为雷达



- | | | | |
|--------------|-----------|----------------|-----------|
| [1] 空中机器人安全绳 | [2] 补给区 | [3] 公路区 | [4] 前哨站 |
| [5] 飞坡 | [6] 堡垒 | [7] 梯形高地 | [8] 停机坪 |
| [9] 飞镖发射站 | [10] 雷达基座 | [11] 无线充电装置放置区 | [12] 资源区 |
| [13] 基地 | [14] 公路隧道 | [15] 中央高地 | [16] 公路隧道 |
| [17] 能量机关 | [18] 装配区 | [19] 飞手操作间 | |

图 4-4 战场模块示意图

调整雷达相关机制（新增反制空中机器人与雷达解析信息波功能）

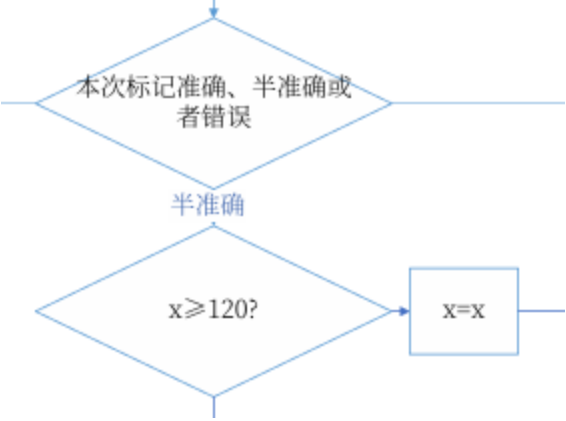
雷达的功能包括：雷达识别、雷达反制、雷达解析信息波

修改：

- 新增**雷达反制**、**雷达解析信息波**
- 修改部分雷达识别进度

雷达识别部分的修改：

当某次标记为半准确时，且当前标记进度 $x \geq 120$ 时， $x = x$ ，即标记进度不会增加。



雷达反制、雷达解析信息波

完全新增部分。

雷达解析概括为解析、识别信息波和干扰波，详见“5.6.6雷达特殊机制”

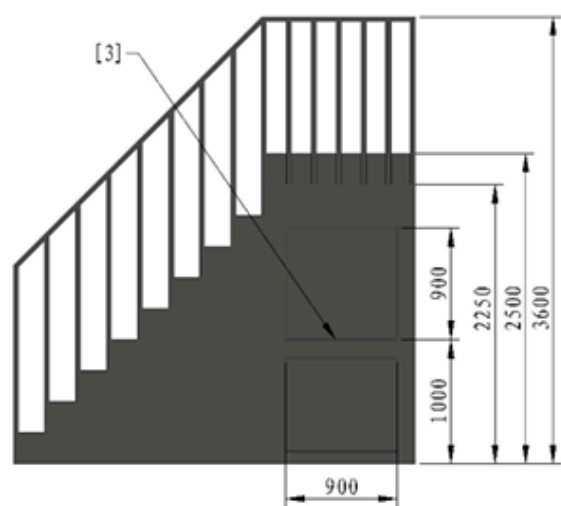
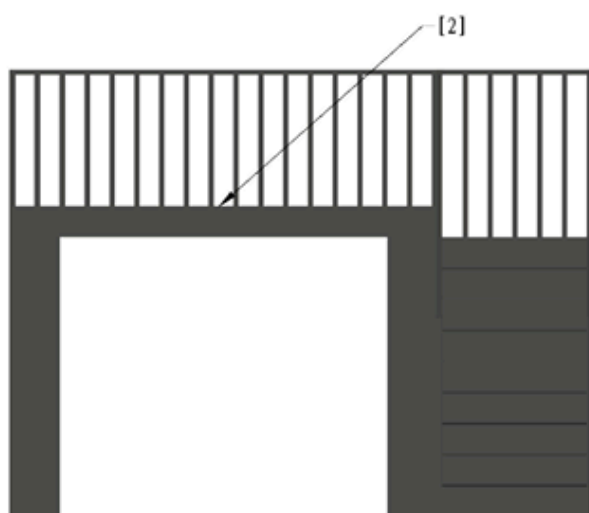
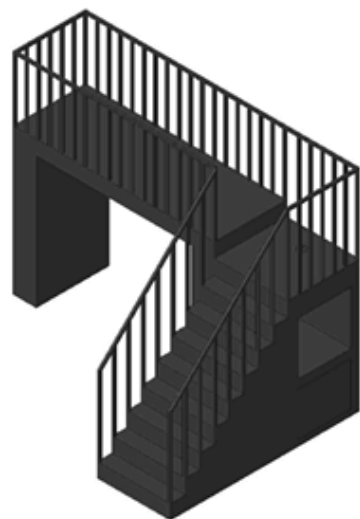
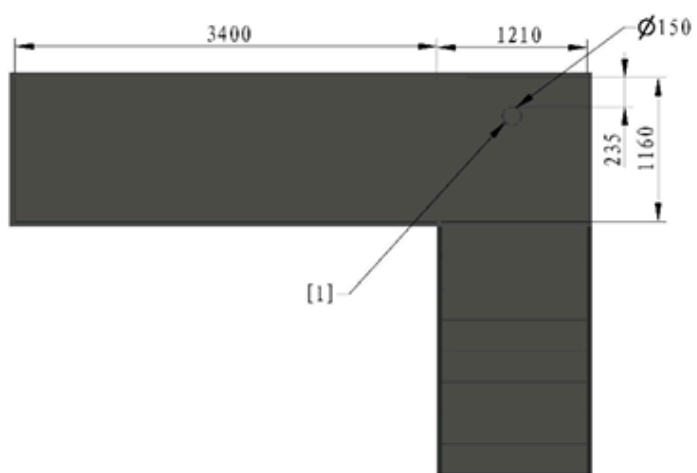
雷达反制概括为用激光持续照射对方无人机10s，即可完成一次对地方单位的限制。详见5.6.3“空中机器人特殊机制”

组委会未来规划

- 提高决策能力
- 有限算力下的高效算法
- 低功耗运行
- 信息融合

雷达基座修改

- 雷达基座

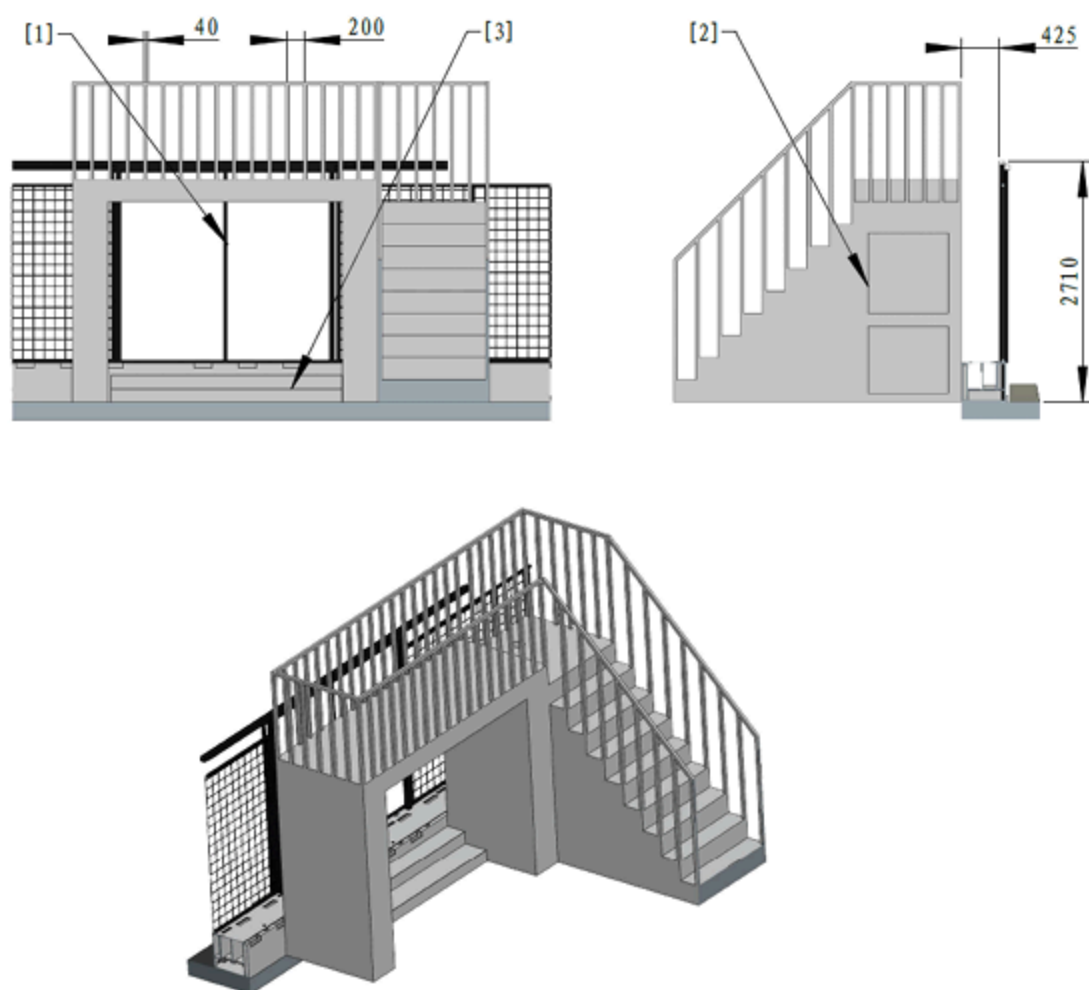


[1] 传感器数据线槽孔

[2] 雷达传感器放置平台

[3] 雷达运算端放置平台

图 4-17 雷达基座示意图



[1] 战场出入口 [2] 雷达基座 [3] 出入口台阶

图 4-18 雷达基座的相对位置示意图