

ДЕЖУРНЫЙ ПО ПЛАНЕТЕ

## Приемник-передатчик АИС КУ04-22

Команда: Космодесантные Уловители

Космическая автоматическая идентификация объектов и искусственный интеллект



















### Космодесантные Уловители

# Эксперты 05

Сергей

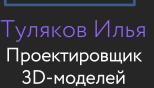












Корягина Софья

Проектный менеджер







Сергей



Парфентьев Павел Схемотехник





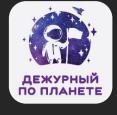
#### Цель

Реализовать интерфейс на базе системы АИС с применением технологий искусственного интеллекта

#### Задачи

- 1.Создать приемник КУ04-22;
- 2.Создать интерфейс для отображения данных;
- 3.Разработать нейросеть















#### Цель программиста

Создание системы мониторинга состояния судна на основании данных физических датчиков

#### Задачи программиста

- 1. Написать код для нейросети;
- 2. Написать код для платы на языке «С»;
- 3. Отладка и тестирование кода.





#### Цель схемотехника

Проектирование и создание электрической цепи

#### Задачи схемотехника

- 1. Проектировка электрической цепи
- 2. Нанесение медных дорожек на текстолит
- 3. Установка и пайка компонентов













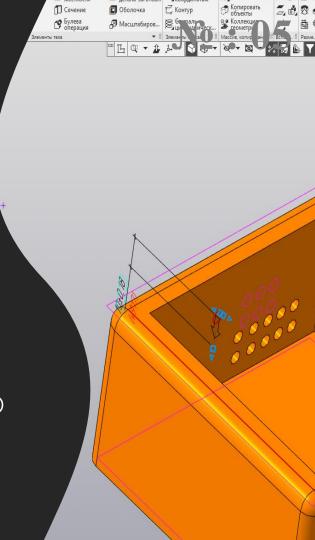


#### Цель проектировщика

Разработка и сборка корпуса для приёмника

#### Задачи проектировщика

- 1. Создание эскиза детали корпуса
- 2. Разработка корпуса в программах 3D моделирования
- 3. Печать и сборка всех компонентов















#### Цель проектного менеджера

Обеспечение результативного выполнения работы

#### Задачи проектировщика

- 1. Построение эффективного процесса в работе команды.
- 2. Обеспечение работы всех направлений проекта
- 3. Распределение задач и контроль их выполнения
- 4. Подготовка к защите проекта



#### Теоретические обоснования



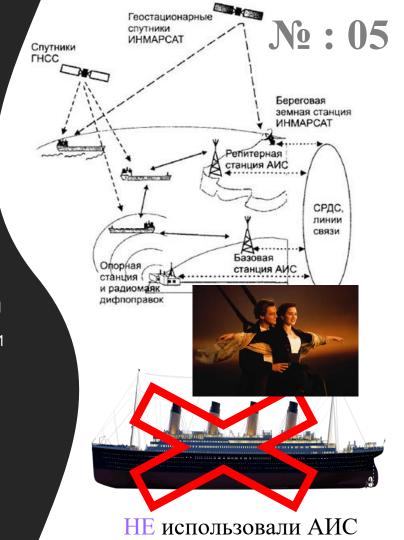








АИС предназначена для предупреждения столкновений и для автоматического обмена с другими судами и компетентными береговыми службами навигационной, рейсовой и другой информацией, связанной с безопасностью.





### Типы данных АИС













- идентификационный номер судна ІМО
- идентификационный номер морской подвижной службы
- MMSI позывной сигнал и название судна
- длина и ширина
- судна тип судна

#### Динамические данные

- координаты судна с признаком точности и состоянием целостности
- время в UTC, час, мин, с
- курс относительно грунта (COG)
- курс судна по гирокомпасу
- навигационное состояние судна
- скорость поворота (ROT)

#### Рейсовые данные

- осадка судна (вводится в на рейса, исправляется по мер необходимости)
- (тип) опасного груза (вводится в начале рейса)
- порт назначения и время прибытия (вводится в начале рейса, исправляется по мере необходимости)



#### Анализ существующих решений







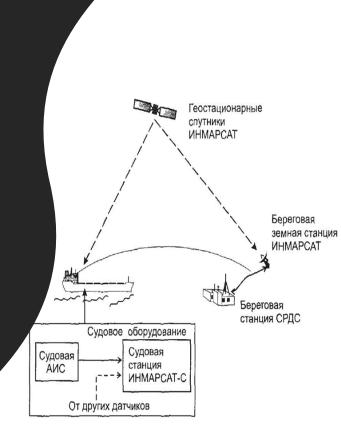




- Режим дальней связи по каналам ИНМАРСАТ-С обеспечивает автоматическую передачу информации с существенным расширением зоны мониторинга.
- Является одним из наиболее перспективных технических решений задачи мониторинга судов в глобальном масштабе.

#### Виды приемников АИС

- Передатчик и приемник класса А для коммерческих перевозок
- Передатчик и приемник класса В для прогулочных судов
- Приемник.





#### Технологические решения







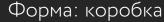












- Простая форма
- Подходит под форму платы
- Быстро производится



Схема: электрическая

Микроконтроллер STM32L

- Усилитель
- Радиомодуль Si4463



ПО: нейросеть и код для платы

- Язык Python для нейросети и С для платы
- Библиотеки pandas и numpy



### Работа нейросети













•



#### Организация работы приемника





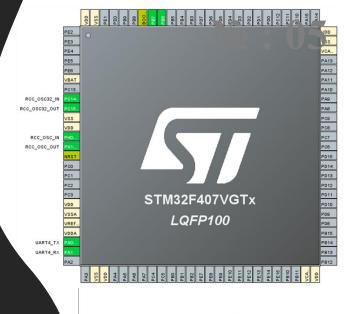


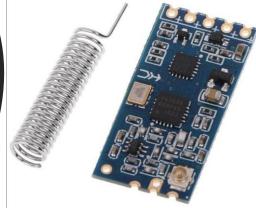




Для отладочной платы был написан код для следующих датчиков:

- Датчик температуры и влажности SHT20/21/25
- Акселерометр и магнитометр GY-511
- RGB датчик HW-478







#### Организация работы приемника



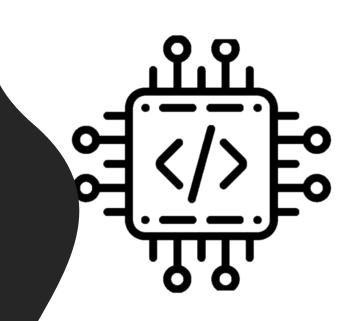








- В ходе проведения тестов с радиодатчиком были получены следующие результаты:
- Максимальный размер файла для передачи 500кб
- Минимальный процент потери/искажения данных 3%
- Средний процент потери/искажения данных 4%
- При передаче больших объёмов данных на расстояние более метра файл теряет 60% данных.





#### Рассмотренные варианты реализации проекта









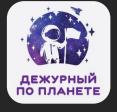


Создание системы мониторинга состояния судна на основании данных физических датчиков



Создание нейросети для распознавания судна по данным со спутника





## Ход проекта











#### Первый этап. Теоретический:

- 1. Обсуждение проектной идеи, распределение задач;
- 2. Изучение теоретической информации;
- 3. Выбор варианта решения

#### Второй этап. Практический:

- 1. Написание нейросети и кода, тестирование;
- 2. Проектирование и сборка электросхемы;
- 3. Моделирование и печать модуля;
- <u>4. Под</u>готовка к защите

#### Третий этап. Завершающий:

Окончание работы, контрольная проверка и отладка, защита проекта



## Ошибки проекта



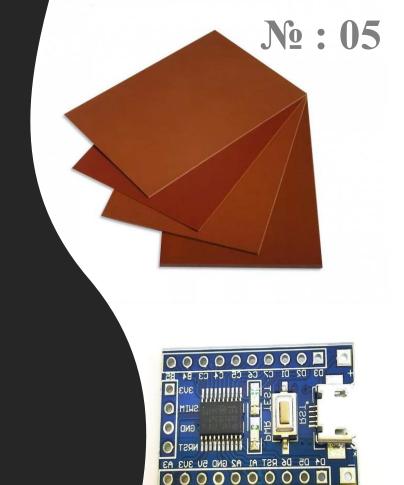








- Постоянное уменьшение текстолита.
- Не подошел по размеру.
- Микроконтроллер STM8
  медленный, слабый, поэтому мы решили работать с
  микроконтроллером STM32L.
- Подбор элементной базы.





## Результаты проекта















Результаты обязательно будут!

Оценка результатов проекта, план развития



## Развитие проекта

 $N_2:05$ 













Добавление возможности динамического выделения исследуемой области карты

**Космическая смена «Сириус 2022»** 01-15 апреля 2022г.

# Nº : 05

#### Контакты:







команда: Космодесантные Уловители

Космическая автоматическая идентификация объектов и искусственный интеллект















