Специализированный парсер CIFP для DCS World

Этот инструмент предназначен для обработки данных Navigraph AIRAC в формате CIFP и создания файлов с навигационными данными для карт DCS World и их аэропортов в формате, совместимом с MOOSE Framework.

Возможности

- Обработка файлов CIFP (*.dat) из Navigraph AIRAC
- Автоматическая распаковка CIFP.zip при необходимости
- Парсинг процедур SID, STAR, APPROACH и информации о ВПП
- Извлечение координат путевых точек из файлов earth_fix.dat и earth_nav.dat
- Поддержка ручного ввода координат путевых точек через CSV или JSON файлы
- Фильтрация данных по координатам карт DCS World (Caucasus, Persian Gulf, Syria, Nevada, Marianas)
- Генерация файлов в форматах JSON и Lua для MOOSE Framework
- Подробная статистика и отладочная информация

Требования

- Python 3.6 или выше
- Стандартные библиотеки Python (не требуются дополнительные установки)

Использование

Базовое использование

python cifp_parser.py -i /путь/к/директории/с/данными/Navigraph -o /путь/к/директории/для/результатов

Расширенное использование

С режимом отладки

python cifp_parser.py -i /путь/к/директории/с/данными/Navigraph -o /путь/к/

```
# Без фильтрации по координатам карт DCS World

python cifp_parser.py -i /путь/к/директории/с/данными/Navigraph -o /путь/к/
директории/для/результатов -n

# С ручными данными о путевых точках

python cifp_parser.py -i /путь/к/директории/с/данными/Navigraph -o /путь/к/
директории/для/результатов -m путь/к/файлу/с/ручными/данными.csv

# Создание шаблона для ручного ввода координат

python cifp_parser.py -t
```

Параметры командной строки

- -i, --input Путь к директории с файлами Navigraph AIRAC (обязательный)
- -o, --output Путь к директории для сохранения результатов (обязательный)
- -d, --debug Включить режим отладки с подробным выводом
- -n, --no-filter Отключить фильтрацию по координатам карт DCS World
- -m, --manual Путь к файлу с ручными данными о путевых точках (CSV или JSON)
- -t, --template Создать шаблон CSV файла для ручного ввода координат путевых точек
- -v, --version Показать версию парсера

Структура входных данных

Парсер ожидает следующую структуру директории с данными Navigraph AIRAC:

Или:

/путь/к/директории/с/данными/Navigraph/
earth_fix.dat (опционально)
learth_nav.dat (опционально)
└── CIFP.zip (будет автоматически распакован)
1 . 311

Формат ручных данных о путевых точках

CSV формат

```
name,lat,lon,type,frequency,elevation
ANVIX,25.123456,55.654321,FIX,,
GONVI,25.234567,55.765432,FIX,,
RAV,25.345678,55.876543,VOR,114.9,100
ISRE,25.456789,55.987654,ILS,110.3,50
```

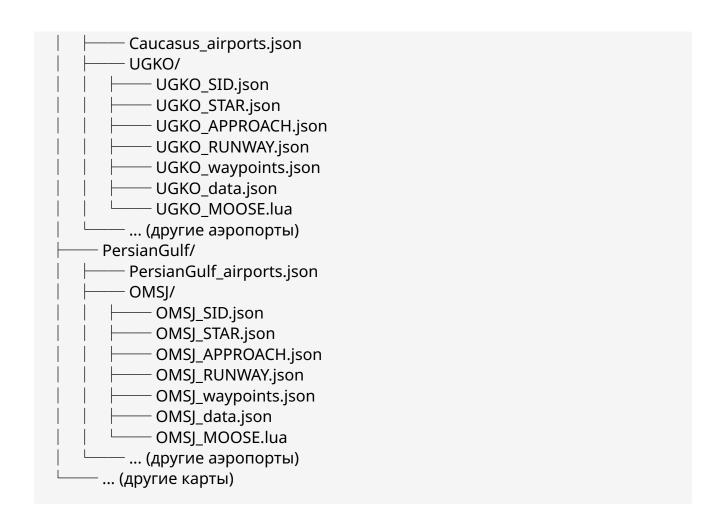
JSON формат

```
{
 "ANVIX": {
  "lat": 25.123456,
  "lon": 55.654321,
  "type": "FIX"
 },
 "GONVI": {
  "lat": 25.234567,
  "lon": 55.765432,
  "type": "FIX"
 },
 "RAV": {
  "lat": 25.345678,
  "lon": 55.876543,
  "type": "VOR",
  "frequency": 114.9,
  "elevation": 100
 },
 "ISRE": {
  "lat": 25.456789,
  "lon": 55.987654,
  "type": "ILS",
  "frequency": 110.3,
  "elevation": 50
}
}
```

Структура выходных данных

Парсер создает следующую структуру директорий и файлов:

```
/путь/к/директории/для/результатов/
├─── Caucasus/
```



Решение проблем

Пустые данные в выходных файлах

Если выходные файлы содержат пустые структуры данных, попробуйте следующие решения:

- 1. Запустите парсер с режимом отладки и без фильтрации: bash python cifp_parser.py -i /путь/к/директории/с/данными/Navigraph -o /путь/к/директории/для/результатов -d -n
- 2. Проверьте наличие файлов CIFP для нужных аэропортов: bash ls /путь/к/ директории/с/данными/Navigraph/CIFP/OMSJ.dat
- 3. Проверьте содержимое файлов CIFP: bash head -20 /путь/к/директории/с/ данными/Navigraph/CIFP/OMSJ.dat
- 4. Добавьте ручные данные о путевых точках: bash python cifp_parser.py -t # Создание шаблона # Заполните шаблон и используйте его python cifp_parser.py -i /путь/к/директории/с/данными/Navigraph -o /путь/к/директории/для/результатов -m manual_waypoints_template.csv

Неизвестные координаты путевых точек

Если в логах появляются предупреждения о неизвестных координатах путевых точек, это означает, что парсер не смог найти координаты для некоторых путевых точек, используемых в процедурах. Решения:

- 1. Убедитесь, что файл earth_fix.dat присутствует и содержит нужные данные
- 2. Создайте файл с ручными данными о путевых точках и используйте его с опцией -m

Интеграция с MOOSE Framework

Файлы *_MOOSE.lua содержат данные в формате, совместимом с MOOSE Framework. Для использования этих файлов в вашем проекте:

- 1. Скопируйте нужные файлы в директорию вашего проекта
- 2. Подключите их в вашем коде: ```lua local OMSJ = require("OMSJ_MOOSE")
- --- Использование данных local waypoints = OMSJ.Waypoints local sid_procedures = OMSJ.SID local star_procedures = OMSJ.STAR local approach_procedures = OMSJ.APPROACH ```

Автор

Manus AI, Апрель 2025 Версия: 1.1.0