

Общая схема СПО Радар.

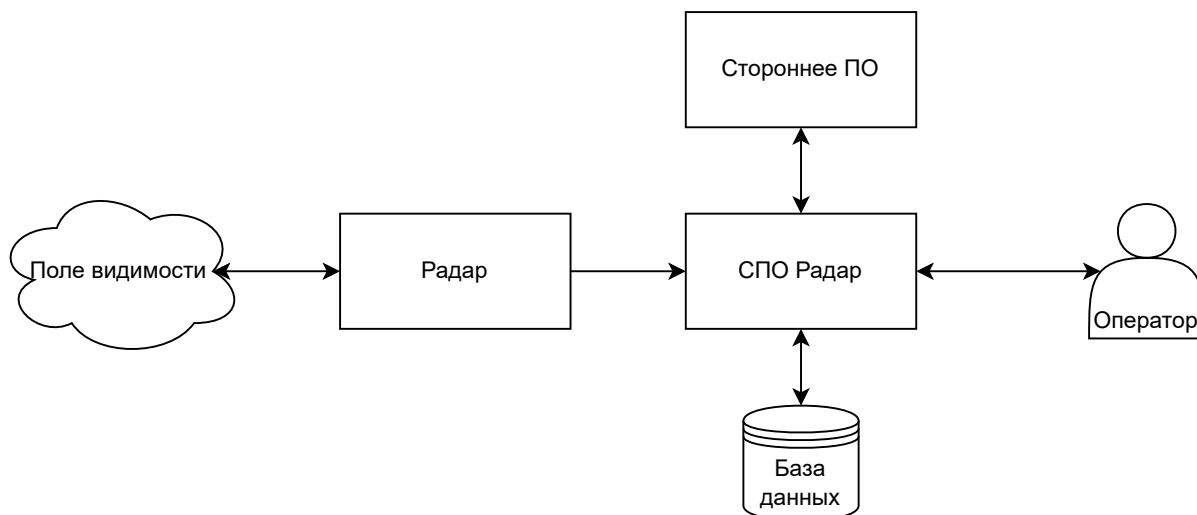
Поле видимости - область обзора радара. Область в которой радар детектирует объекты.

Радар - устройство которое может детектировать объекты, вести объекты, назначать ID(так же предположим что он выполняет функции трекинга объектов, может вести 10 целей одновременно, с частотой обновления 5 Гц.)

СПО Радар - программное обеспечение, которое подключается к драйверу радара. Принимает данные об объектах, сохраняет информацию об объектах в БД, отображает объекты в реальном времени. Отображает архивные данные.

База данных - хранит полученные данные об объектах.

Стороннее ПО - любое программное обеспечение которое использует протокол СПО Радар для получения данных. Подписка на данные реального времени, или получение архива.



Функциональная схема СПО Радар.

Схема описывает основные функции ПО и передаваемые данные. Условно ее можно разделить на 4 функциональных модуля:

- 1. Модуль приема данных от радара
- 2. Модуль запросов внешних систем
- 3. Модуль хранения и выдачи информации
- 4. Модуль отображения

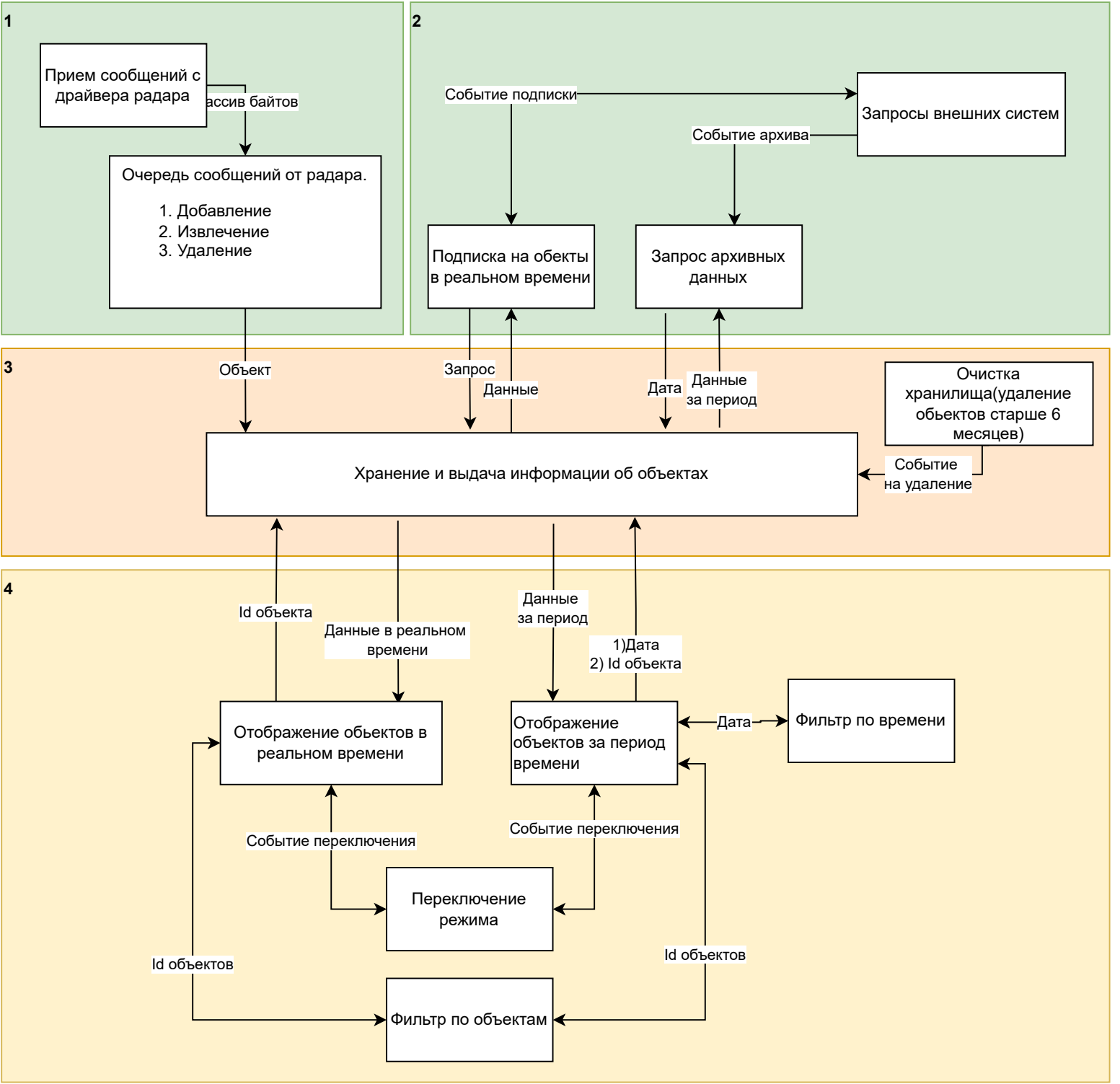


Диаграмма классов модуля приема данных от радара.

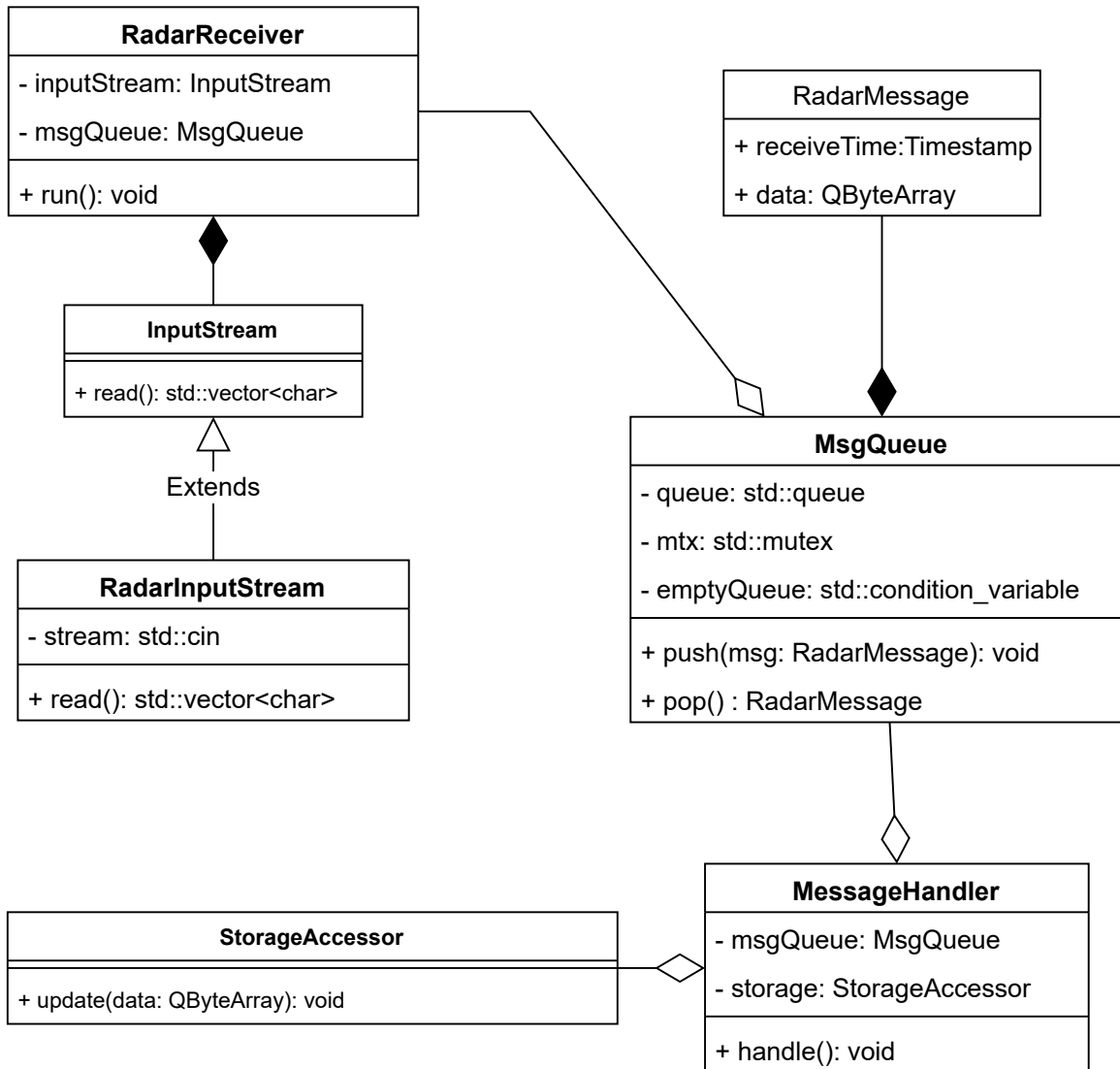


Диаграмма классов модуля отображения данных.
RealTimeObjectModel - модель данных реального времени
ArchiveTrackModel - модель архивных данных
ChartViewController - класс контроллер для взаимодействия с ChartView

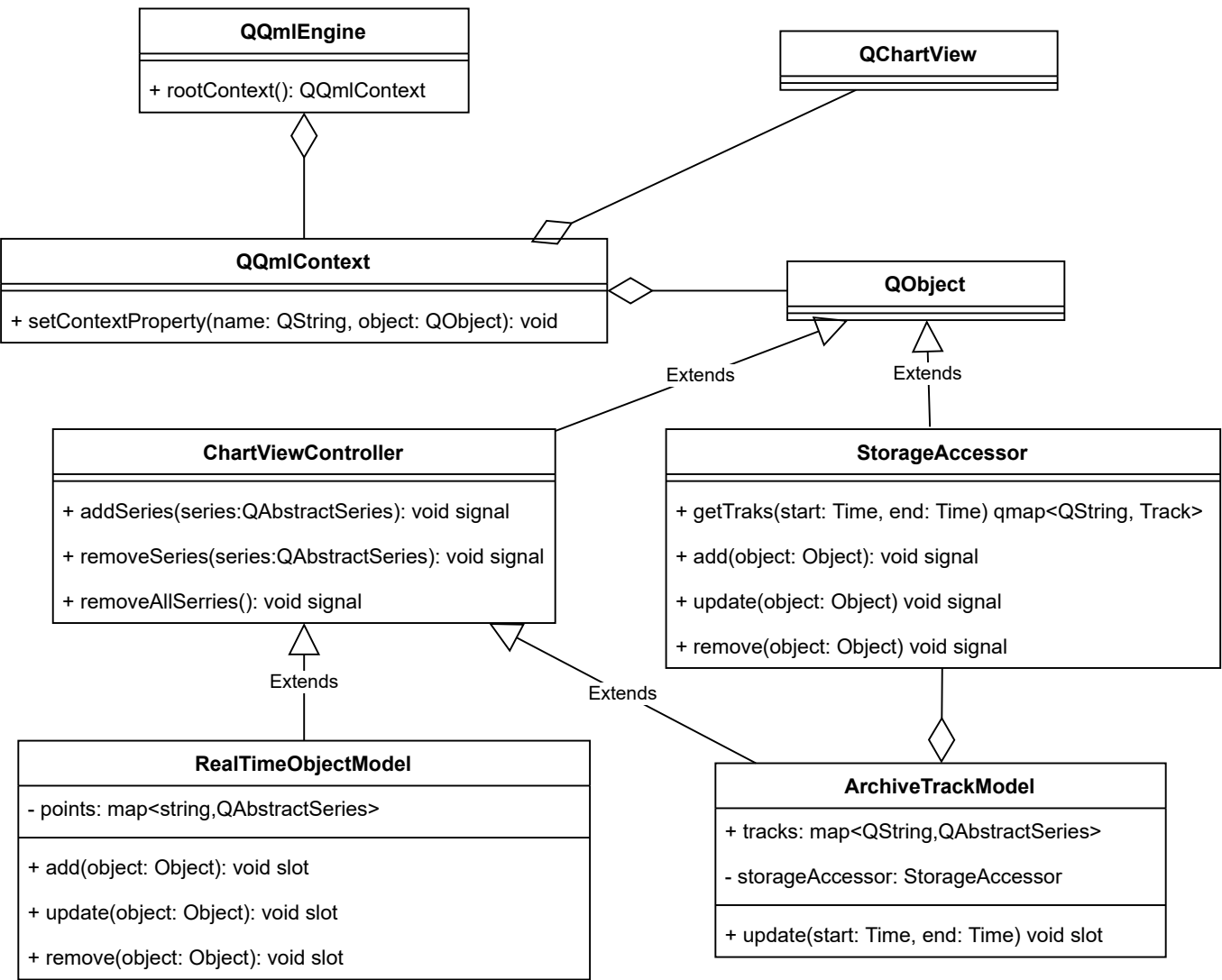


Диаграмма классов модуля внешних запросов.
RemoteStorageAccessor - класс для доступа к данным
Server - класс сервера для получения внешних запросов
Client - класс подключенного клиента, для обработки запросов

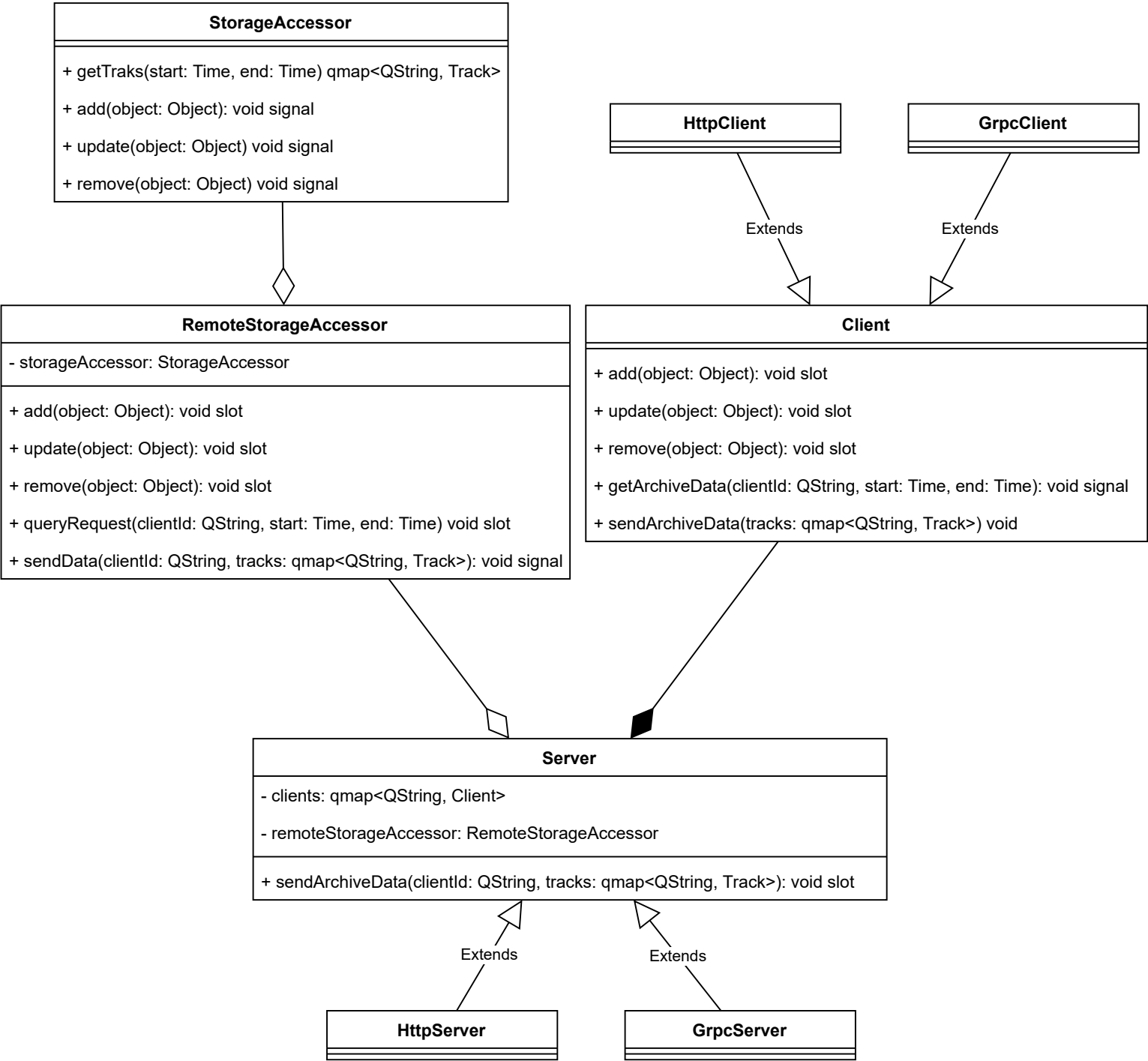


Диаграмма классов модуля хранения информации.
StorageAccessor - класс для доступа и хранения данных
SqlConnector - класс для взаимодействия с БД
Object - класс задетектированного объекта
Track - класс полного архивного трека объекта

