**会议纪要**

**发布人：徐琳金**  **编号：**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **会议名称** | 海洋立体环境在线监测系统项目启动会 | | |
| **会议时间** | 2016-06-29 09:30~16:45 | **会议地点** | 北京海兰信四楼会议室 |
| **出席人** | 刘立昕（博士），王萍，刘永柏，徐琳金 | | |
| 1. 会议目的   关于海洋立体环境在线监测系统的项目启动会，讨论该项目的进度计划，具体需求以及其他注意计划。   1. 会议内容    1. 开发人员需严格遵守保密协议，当需要使用外网交流的时候，敏感词汇使用代号代替。    2. 开发人员按时汇报开发进度，暂定为两周一次汇报，可以使用截图汇报的方式。    3. 开发方要严格按照进度计划，在各个重要的里程碑节点上，完成相应的项目文档。    4. 项目文档（包括需求说明书、开发代码、测试计划、测试用例、测试总结报告、操作手册等）需要在项目管理软件SVN或GIT中管理，方便日后查询历史版本。    5. 对比合同中的项目，将未包含的需求补充到需求说明书中。    6. 下午展示软件界面，整合各方的意见。    7. 评审软件需求书，补充未尽事项。    8. 进度计划暂时按照8月中旬预验收做准备。    9. 刘博士尽量搜集各个平台的数据版本格式并提供给开发方，以便日后开发接口做准备。    10. 深海海洋科技参与制定的《海洋环境在线监测数据传输与交换技术规范》要发给刘博士和王萍经理一份，在以后的数据传输中考虑统一下数据传输规范。暂时还是以各个平台自己的数据格式为标准来开发。    11. 客户领导重点关心的是页面的美观程度，这个在开发过程中需要重点注重以下。    12. 现阶段的主要任务是把展示的部分做完，调试的过程中还需要与设计的部门进行数据对接。    13. 在页面设计中，要体现传感器异常方面，比如网络正常用黄色表示，网络异常可以用红色表示。    14. 刘博士介绍下现有的服务器的数量以及配置等，深海公司提交以后的服务器的需求。    15. 报警信息要采用声音提醒的方式。    16. 需要增加一个控制部分，通过发送指令发送给相关设备，例如设备参数的采集周期等等。这个要在需求中体现出来。    17. 维护管理部分作为系统的亮点留着该功能，并保留相关的接口。    18. 去除短信发送部分。    19. 站点管理部分最好事先一键添加功能。    20. 后期采用三维地图，并在右边的图片上显示海面、海底以及深度/高度信息。    21. 刘博士准备卫星的接口协议。    22. 需要配置滑翔机活动阈值的上下限，当超过该阈值时，页面提醒。    23. 修改后的系统平台以及配套设备列表如下：  |  |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | --- | | **序号** | **系统名称** | **站台设备** | **配备设备** | **备注** | | **1** | **平台1** | 潜标3个 | ADCP（1个）、CTD（4个）、TD（16个） |  | |  | **平台2** | HXJ A-1、HXJ A-2、  HXJ A-3、HXJ A-4； | CTD、浊度、叶绿素、溶解氧 |  | | HXJ B-1、HXJ B-2、  HXJ B-3、HXJ B-4、  HXJ B-5、HXJ B-6； | 误码率、CTD（TD） |  | | AUV-1、AUV-2 | 自身的位置，回传图片 |  | | UIM-1、UIM-2 | CTD、TD、WR、RADAR |  | | 3 | **平台3** | 浮标1 | 摄像头（图像）、电量状态、风速风向传感器（1个）、CTD（1个）、TD（1个）、浊度（1个）、叶绿素（1个）、溶解氧（1个） |  | | Lander2个 | ADCP（1个）、CTD（1个）、TD（1个） |  | | 接驳盒 | 摄像头（图像） |  | | SIIM（3个） | 可以接 pH、溶解氧等 |  | | HF A-1、HF A-2、  HF A-3、HF A-4； |  |  | |  | **平台4** | LX-QQ | 红外摄像机、视频相机 |  | |  | **平台5** | ARRAY-1 | 水听器阵（多个） |  | |  | **平台6** | WR-1 | WR设备在地图上给出一个扇形的图（图像声呐） |  | | ARRAY-2 | 水听器的位置 |  | | C-HX | CTD |  | | D-HX | CTD |  | | E-HX | CTD |  |  1. 轨迹设置方面可以把位置信息（经度、维度、深度）可以用EXCEL保存数据，并导入到系统中。用户可以根据经验设置阈值，如果时间到了，但是滑翔机或其他设备没到，则系统报警。 2. HXJ可以根据他的轨迹设置它的方向，并在地图上显示出箭头方向。 3. 可以增加海图深度信息（地图作为主界面、海图为辅）。 4. HXJB转发数据为主（不带设备，只跟踪轨迹） 5. 系留气球，搭载了可见光相机、红外相机和偏振多光谱相机。返回系统的是照片，体积为800立方米，后期提供报警接口（当有军舰、渔船经过时，系统报警）。 6. AUV分为ZX和QX，头像换成红色的滑翔机，但是比滑翔机大。在一个指令范围内，来回游走，阈值300KM，1000M深。 7. 所有平台预设间隔距离10KM。 8. 接驳盒负责和多个SIIM连接，数据汇总到接驳盒上，SIIM上可以接ADCP等仪器。 9. 平台5中，水听器阵列在地图上画一个矩形图“田”字图。声速泡面图+4个声场图。 10. 平台6中，WR设备给两个扇形的图，中间有一部分重叠。 | | | |