**无人机侦测系统概要设计**

**1.0版**

目录

[上位机系统 3](#_Toc5283239)

[GPS 子系统 3](#_Toc5283240)

[电子罗盘子系统 3](#_Toc5283241)

[频谱分析子系统 3](#_Toc5283242)

[探针子系统 3](#_Toc5283243)

[监控系统 3](#_Toc5283244)

[波形显示 3](#_Toc5283245)

[无人机信息显示 3](#_Toc5283246)

[系统配置 3](#_Toc5283247)

[用户管理 3](#_Toc5283248)

# 上位机系统

## GPS 子系统

1. **作用**
   1. 读取 GPS 设备中的位置信息，保存在系统数据库中，供监控系统使用
2. 实现步骤
   1. 从数据库中读取 GPS 相关配置，获取 GPS 设备的连接信息
   2. 连接 GPS 设备
   3. 读取 GPS 设备中的数据
   4. 解析 GPS 设备中的数据
   5. 保存 GPS 信息到系统数据库表
      1. 表名：device
      2. 更新字段：GPS\_LANTITUDE, GPS\_LONGITUDE
      3. 更新条件：表中设备字段 （DEVICE\_ID）为当前设备的记录
   6. 2.3, 2.4, 2.5 三个步骤按照设定的周期反复执行

## 电子罗盘子系统

## 频谱分析子系统

1. 作用
   1. 通过接收器获取每个定向天线的无线电信号。针对信号对应的波形进行分析。根据无人机信号的波形特征，识别出无人机并记录相应的信息，包括频段、信号强度等信息
2. 实现步骤

## 探针子系统

# 监控系统

## 波形显示

## 无人机信息显示

## 系统配置