

## عنوان مسئله : محموله Auto Landing مستقل از GNSS

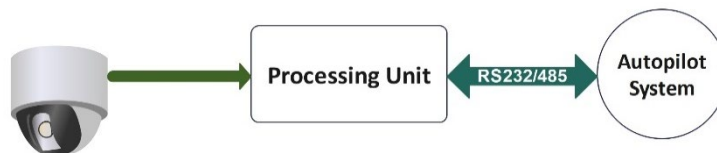
تعریف مسئله، ضرورت انجام و اهداف طرح:

با گسترش تولید و استفاده از سامانه های پهپادی و پرنده های با سرنشین همزمان توسعه محموله های بکار رفته در این سامانه ها در حال توسعه میباشد . به دلیل خطاهایی که در موقعیت یابی بر اساس سامانه های GNSS وجود دارد فرآیند Auto Landing در پرنده ها نیز دچار خطا میشود. به همین منظور نیاز به یک محموله که در این فرآیند مستقل از GNSS به سامانه اتوپایلوت برای تشخیص وسط باند فرودگاه کمک کند بسیار احساس میشود.

## مشخصات فنی و عملیاتی:

خروجی های مورد انتظار (دستاوردهای فنی و تولیدات علمی):

با توجه به موارد مطرح شده در مقدمه ، موضوع این RFP محموله Auto Landing مستقل از GNSS با بهره گیری از هوش مصنوعی و بینایی ماشین میباشد . بلاک دیاگرام کلی این محموله به شکل زیر میباشد:



این محموله میبایست مشخصات زیر را داشته باشد:

- قابلیت تشخیص محدوده باند در هر شرایط آب و هوایی و شب و روز
- مصرف توان ماکزیمم ۱.۵ وات
- ارتباط مبتنی بر RS232 یا RS485

وزن ماکزیمم ۱ کیلو گرم

محدودیتها و قیود :