

### **Главные особенности программы АРМ КОРТ Радескан RDS1 Control Panel**

1. Допускается работа ПО АРМ КОРТ Радескан на ПК под управлением ОС Windows 7 и выше. Рекомендуемое разрешение монитора 1080p, процессор Intel Core I5 и выше, 8 ГБ оперативной памяти, 100МБ свободного места на жестком диске, клавиатура, мышь. Для установки и запуска ПО в ОС Windows необходимы права администратора.
2. Поддерживаются русский и английский языки интерфейса программы.
3. Организовано разграничение прав доступа работы с ПО для администратора и пользователя, влияющее на функциональность и пользовательский интерфейс программы. Пароли пользователей задаются в Мастере настроек программы и хранятся в защищенном виде.
4. Возможна работа ПО через физический СОМ-порт преобразователя USB/RS485 (например, URS230 производства ЮМИРС) по 2-х проводному интерфейсу RS485 на скорости 115200 бит/с.
5. Возможна работа ПО через виртуальный СОМ-порт преобразователя Ethernet/RS485 (например, NPort 5130A-T производства MOXA) по интерфейсу Ethernet.
6. Предусмотрено ведение тревожного журнала с фиксацией параметров обнаруженной траектории движения цели с сохранением снимков экрана и видеороликов с камеры и тепловизора.
7. Ведется контроль реакции оператора на обнаруженные траектории и имеется возможность задания текстового комментария к событию при подтверждении траектории с сохранением в тревожном журнале.
8. Хранение тревожного журнала организовано в БД MS Access с парольной защитой файла базы.
9. Реализовано полное протоколирование всех обнаруженных траекторий РЛС в файл на жестком диске ПК, а также возможность воспроизведения сохраненных траекторий из файла.
10. Доступно управление PTZ поворотного устройства с помощью программного джойстика непосредственно из ПО АРМ оператора.
11. Реализован автоматический захват появившейся цели и постановка ее на сопровождение с выдачей звукового оповещения оператору.
12. Предусмотрено автоматическое сопровождение одной из выбранных оператором целей с записью видео потока с камеры и тепловизора в тревожный журнал.
13. Используется звуковое оповещение оператора о захвате и сопровождении цели, различное для удаляющихся и приближающихся целей.

14. Предусмотрено выходное тревожное реле комплекса, срабатывающее на время сопровождения цели. Есть возможность выбора тревожного состояния реле – замкнуто или разомкнуто.
15. Реализовано отображение двух RTSP-видео потоков с камеры и тепловизора в реальном времени с возможностью разворачивания их на полный экран монитора.
16. Имеется автоматическая поправка работы поворотной платформы по углу места через заполняемую таблицу азимутов и дальностей.
17. Имеется автоматическая подстройка приближения камеры через заполняемую таблицу азимутов и дальностей.
18. Поддерживается одновременное управление двумя IP-устройствами по стандарту ONVIF (например, автоматический вызов предустановок камеры по информации об азимуте и дальности цели, полученных от РЛС).
19. Имеется отдельная встроенная утилита для управления IP-устройствами по стандарту ONVIF, а также возможность организовать независимое плавающее окно отображения видео потока с IP-устройства для разворачивания на отдельном мониторе.
20. Доступно подключение из ПО к IP-устройствам по протоколу RTSP или через встроенный браузер с веб-интерфейсом.
21. Используется подгружаемая карта объекта охраны из jpeg-файла на жестком диске ПК. Есть возможность настройки отображения различных информационных слоев на карте и их комбинирование.
22. Используется различное графическое представление движущихся объектов на графической карте объекта охраны в зависимости от величины оцененной ЭПР.
23. Доступны широкие возможности программной фильтрации выдаваемых РЛС траекторий (по ЭПР, дальности, азимуту, скорости, и т.д.). Есть продвинутый аппаратный фильтр-классификатор: растение/полезный объект. Можно комбинировать различные фильтры в реальном времени.
24. Реализованы удобные графические маски программной фильтрации траекторий, наносимые мышкой на плане объекта охраны. Можно комбинировать до 4-х различных масок одновременно.
25. Предусмотрена возможность позиционирования сектора работы РЛС в любой точке графического плана объекта охраны и вращения его на углы до 360 градусов, а также масштабирование сектора для точной привязки к карте местности.
26. Доступен выбор различных цветовых схем для отображения треков на карте, а также типов их построения (точки или линии).
27. Присутствует графическое отображение на карте направления движения объекта на основе информации о тангенциальной и радиальной скорости, полученных от РЛС.

28. Поддерживается визуализация угла поворота поворотного устройства по азимуту на графическом плане объекта охраны (отображение направления обзора камеры).
29. Доступна настройка времени отображения трека на карте и его автоматическое удаление (стирание) по истечении этого времени.
30. Поддерживается одновременное отображение до 30 треков движения на графической карте объекта охраны, а также в табличном виде со всеми определенными параметрами цели и с присвоением уникальных ID-номеров.
31. Предусмотрена внутренняя диагностика аппаратуры РЛС в реальном времени, а также оценка помеховой обстановки во время работы (активные и пассивные помехи) и сигнализация ее в графическом виде на карте.
32. Реализовано автоматическое восстановление связи с аппаратурой РЛС и переключение открытых видео-поточков с IP-устройств после перерывов связи.
33. Имеется возможность задать до 25 быстрых преустановок положения поворотного устройства для оперативного наблюдения за важными областями объекта и определить для них текстовые комментарии оператора.
34. Реализовано оперативное управление излучением РЛС (снятие/постановка на охрану), а также переключение рабочих частот излучения и выбор чувствительности обнаружения траекторий.
35. Предусмотрено ведение истории служебных и сервисных сообщений программы и контроль за обменом данными с электроникой РЛС через открытый порт подключения.
36. Поддерживается использование быстрых функциональных клавиш клавиатуры ПК для оперативной работы с интерфейсом программы.
37. Доступен Мастер настройки интерфейса программы в зависимости от типа используемого оборудования (камера, тепловизор, поворотное устройство и т.д.)
38. Предусмотрено хранение всех сделанных настроек ПО в файле на жестком диске ПК.