

Проекты VD

PiGO Lite

Описание:

Современный мультимастотный всесистемный ГНСС приемник, предназначенный для высокоточных измерений позиционирования при проведении геодезических работ. В режиме РТК приемник способен работать от базовых станций с поддержкой последних версий открытого протокола передачи поправок RTCM. Также способен брать в обработку новейшие сигналы и спутниковые группировки.

Использование:

Работа приемника PiGO Lite возможна только с ПО 7Star от компании SinoGNSS(Comnav) и ПО от компании Vanavara Digital.

1. Работа приёмника в РТК режиме с использованием референсной базовой станции PiDATA.
2. Работа приёмника в РТК режиме для использования в фотограмметрии.
3. РТК приёмник PiGO Lite, как базовая станция с использованием ПО PiSun.
4. Работа в режиме Статики и РРК.

Стадия разработки: Разработан

Статья: [PiGO Lite - ультракомпактный ГНСС](#)



PiDATA 2.0

Описание:

Референсная базовая станция PiDATA - стационарное устройство для непрерывного обеспечения ГНСС-приемников измерительной и корректирующей информации для постобработки и высокоточного позиционирования в реальном времени.

Использование:

1. Автоматическое определение координат и передача RTCM3 поправки в NTRIP кастер.
2. Запись файлов статики и отправка их в Telegram канал.

Стадия разработки: Разработан

Статья: [PiDATA 2.0](#)



PiHateL

Описание:

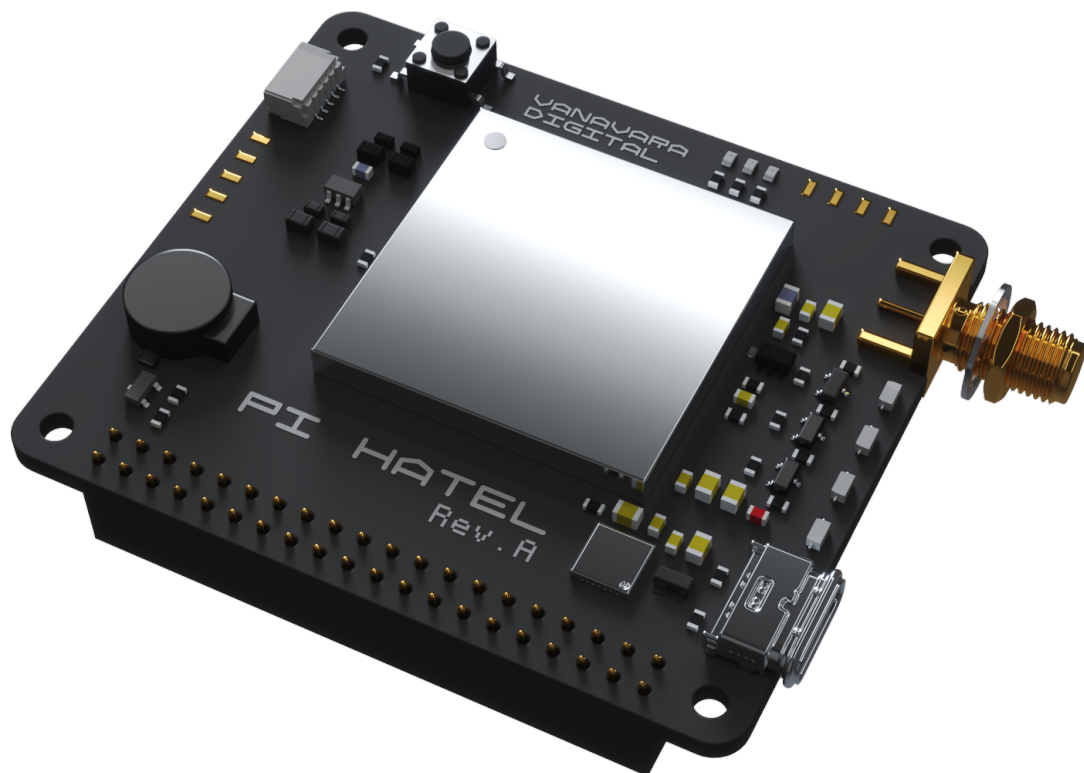
Модуль расширения PiHateL представляет собой решение для одноплатных компьютеров Raspberry Pi 3 и 4, а также макетной платой для собственных изысканий в сфере геодезического оборудования. Плата основана на GNSS модуле от компании ComNav - K803, который может выполнять различные задачи, в том числе и в сфере геодезии. PiHateL открывает новые горизонты для специалистов в области геодезии и навигации, позволяя им создавать собственные уникальные решения, адаптированные под свои конкретные потребности.

Использование:

1. Работа платы в качестве геодезического ровера в RTK режиме с использованием референсной базовой станции PiDATA.
2. Работа PiHateL, как базовая станция с использованием ПО PiSun.

Стадия разработки: В разработке

Статья: [PiHateL](#)



УКВ PiRat

Описание:

Приёмник УКВ PiRat предназначен для беспроводного приёма данных по радиоканалу. Он базируется на модуле HX-DU1022D, который поддерживает разнообразные протоколы связи, включая TRIMTALK, TRIMMK3, TT450S, TRANSEOT, SOUTH, SATEL.

Использование:

Использовать УКВ PiRat можно с помощью мобильного приложения PiSatel от компании Vanavara Digital. PiSatel создаёт TCP сервер к которому можно подключиться сторонним ПО (например 7Star). УКВ приёмник принимает данные с базовой станции и передаёт их с помощью PiSatel в устройство, подключённое к стороннему приложению.

Стадия разработки: В разработке

Статья: [УКВ связь PiRat](#)



DeshePiGO

Описание:

DeshePiGO это современный мультимастотный всесистемный ГНСС приемник от компании Vanavara Digital. Приемник DeshePiGO оснащён 4-х ядерным миникомпьютером с операционной системой Linux, что дает почти безграничные возможности для выполнения ваших задач. Встроенный модуль Лора обеспечивает передачу данных по радиоканалу. Мощность передатчика составляет 1 Вт, что в совокупности с технологией модуляции LoRa позволяет работать на расстояниях от 2-ух до 5-ти километров.

Использование:

1. Работа приёмника в качестве RTK ровера;
2. Работа приёмника в качестве PPK ровера;
3. RTK вещание в pidt.net;
4. RTK локальный кастер;
5. Работа приёмника в качестве базовой станции.

Стадия разработки: В разработке

Статья: [DeshePiGO - мультимастотный ГНСС приёмник](#)



PiHalo

Описание:

Эхолот - узкоспециализированный гидролокатор, устройство для исследования рельефа дна водного бассейна. Эхолот посылает сигнал (звуковую волну) и определяет дистанцию до объекта путем измерения времени между моментом отправки сигнала и моментом, когда звуковая волна возвращается, отражаясь от объекта. Этот отраженный сигнал затем анализируется прибором для определения глубины.

Использование:

С использованием эхолота возможно получить детальное изображение дна водоема, обнаружить подводные преграды и объекты, а также выявить изменения рельефа. Информация о глубине записывается одновременно с данными в режиме кинематики. Последующая обработка этих данных позволяет создавать подробные карты дна, отслеживать изменения глубины со временем и разрабатывать навигационные маршруты, учитывая особенности дна водоема.

Стадия разработки: в разработке

Статья: в разработке



PiLi

Описание:

PiLi - лазерный локационный дальномер, использует технологию дистанционного зондирования для измерения расстояний до объектов на основе времени задержки обратно отраженного лазерного луча.

Использование:

Лидар позволяет точно измерять расстояния до объектов и создавать трехмерные изображения окружающей среды.

Стадия разработки: в разработке

Статья: в разработке



Revision #29

Created 7 November 2023 11:22:08 by Полина

Updated 22 April 2024 05:45:48 by Полина