

Integration av aggregering, planigenkänning och sensorstyrning i demonstratorn

1. Koppla aggregering till planigenkänning
2. Anslut sensorstyrningen till ovanstående

Integration av aggregering, planigenkänning och sensorstyrning i demonstratorn

1. Koppla aggregering till planigenkänning
2. Anslut sensorstyrningen till ovanstående

Allmän beskrivning av planigenkänning

Robert Suzić

- syfte, exempel och resultat
- DBN

Informationsflöde mellan aggr. och planigenk.

Robert Suzić

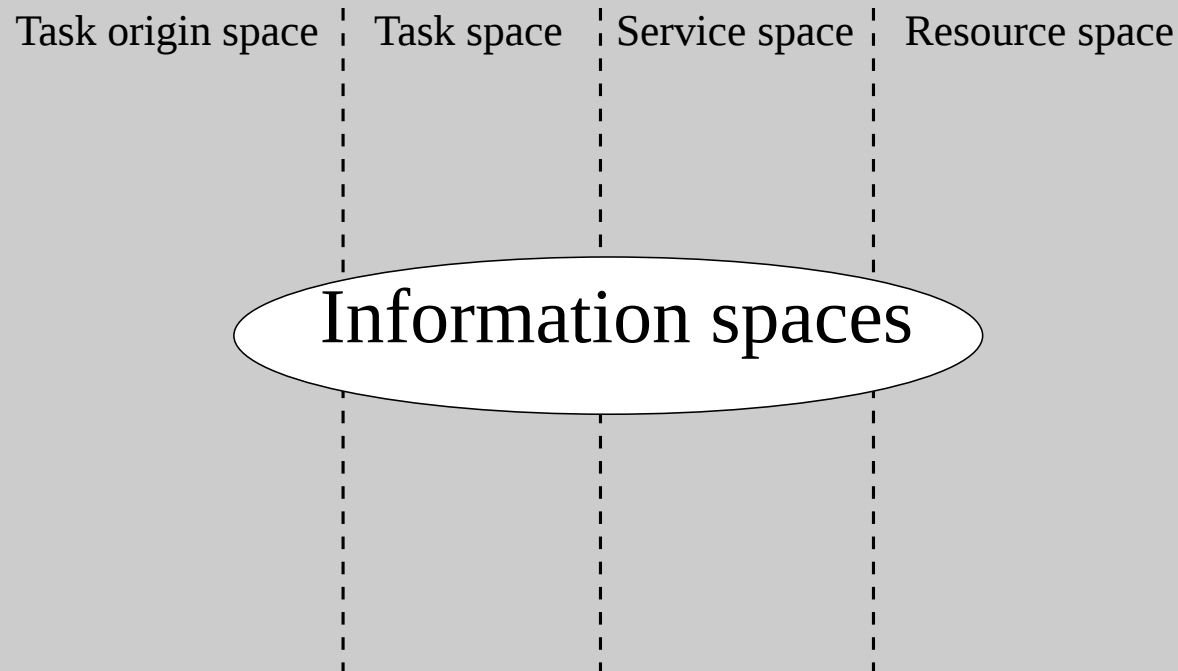
Visa informationskoppling med aggregering

Krav på scenariot

Robert Suzić

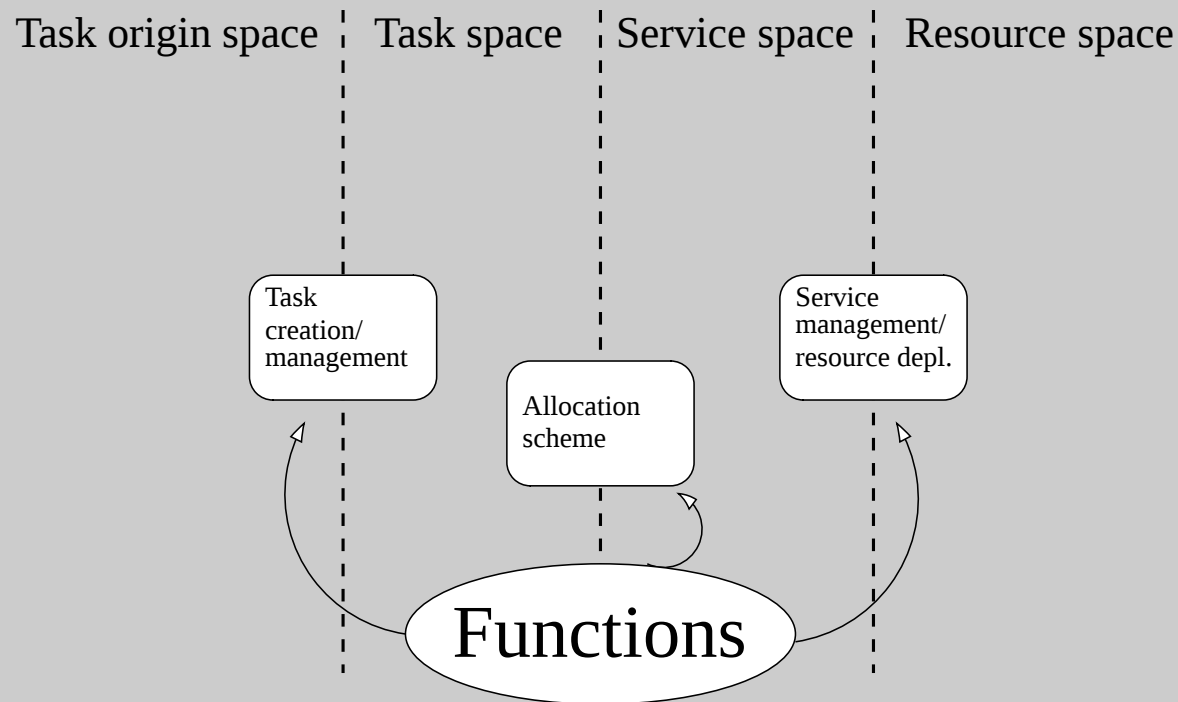
Vilka egenskaper som scenariot måste ha för att bli intressant för planigenkänningen.

Återkopplingsramverket: *Bridge*



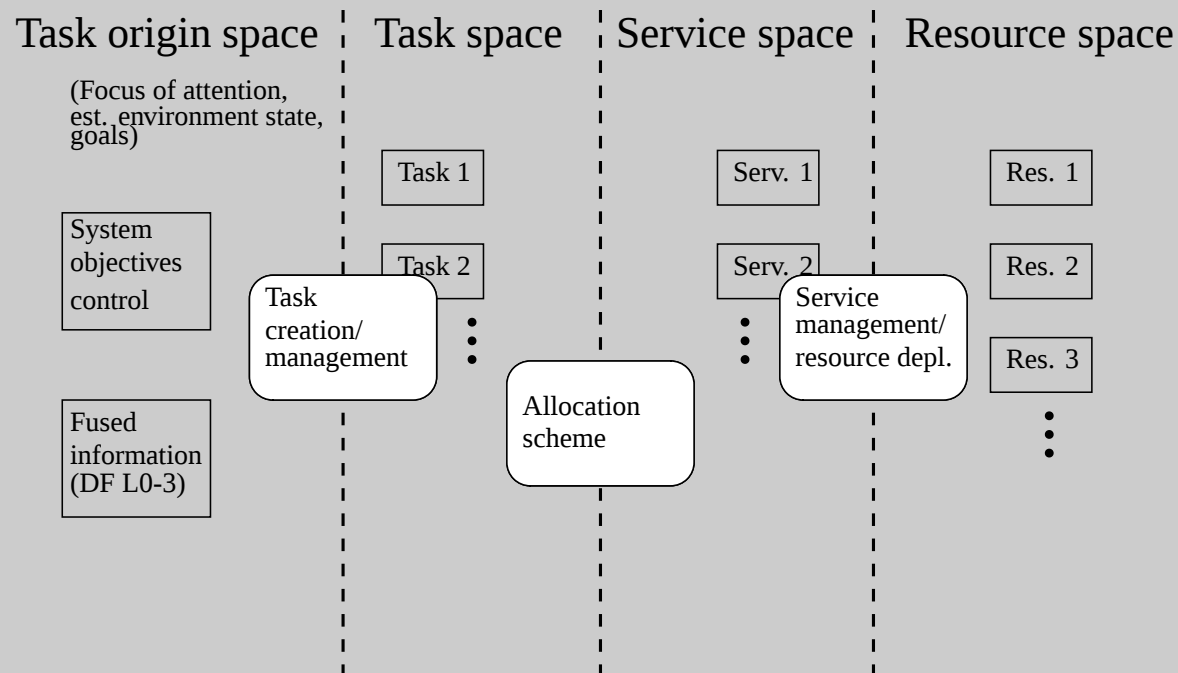
Acceperat till FUSION'04

Återkopplingsramverket: *Bridge*



Accepterat till FUSION'04

Återkopplingsramverket: *Bridge*



Acceperat till FUSION'04

Sensorstyrning

- I samverkan med planigenkänningen
 - origin space: ett eller ett par förband
 - tasks: prioriteras map förväntat hot och hotvarians
 - services: bildtjänster som baseras på UAV:er och Markus
- I demonstratorn

Sensorstyrning

- I samverkan med planigenkänningen
- I demonstratorn
 1. Inform.inh.uppdrag genereras var för sig
 2. Behov hos aggregeringen beaktas när uppdrag prioriteras

Diskussionspunkter

- Dataassociation mellan klustringar viktigt (filter?)
- Eventuell förändring av sensorrapporterna (positionsosäkerhet viktigt)
- Fixerat antal fordon och kända typer (planigenk. är f n anpassad för stridsvagnskompanier)
- Sensortjänsternas utformning (anpassade både för aggregering och planigenkanningen)

Diskussionspunkter

- Dataassociation mellan klustringar viktigt (filter?)
- Eventuell förändring av sensorrapporterna (positionsosäkerhet viktigt)
- Fixerat antal fordon och kända typer (planigenk. är f n anpassad för stridsvagnskompanier)
- Sensortjänsternas utformning (anpassade både för aggregering och planigenkanningen)

Diskussionspunkter

- Dataassociation mellan klustringar viktigt (filter?)
- Eventuell förändring av sensorrapporterna (positionsosäkerhet viktigt)
- Fixerat antal fordon och kända typer (planigenk. är f n anpassad för stridsvagnskompanier)
- Sensortjänsternas utformning (anpassade både för aggregering och planigenkänningen)

Diskussionspunkter

- Dataassociation mellan klustringar viktigt (filter?)
- Eventuell förändring av sensorrapporterna (positionsosäkerhet viktigt)
- Fixerat antal fordon och kända typer (planigenk. är f n anpassad för stridsvagnskompanier)
- Sensortjänsternas utformning (anpassade både för aggregering och planigenkänningen)