



Рисунок 2 - Функциональные схемы: а) наземного автоматизированного устройства контроля опасных факторов ЧС; б) наземного подвижного центра мониторинга

Процесс мониторинга пределов зоны ЧС и прогноза уровня опасности в ней, возможности возникновения новых ЧС на объектах, которые могут попасть под воздействие опасных факторов возникших ЧС, осуществляется путем: старта БПЛА 3 (управление полетом БПЛА 3 осуществляется центром мониторинга 1 через блок управления движением БПЛА 1.5); непрерывного контроля через спутниковую систему 5 места нахождения БПЛА 3; непрерывного контроля уровня опасности с борта БПЛА 3 бортовыми контрольно-измерительными устройствами, ведения видеонаблюдения бортовой камерой видеонаблюдения и передачи полученной информации наземному подвижному центру мониторинга 1; разбрасывания с БПЛА 3 над зоной ЧС 6 устройств контроля 4, которые с помощью парашютов 7 попадают в зону 6; включения центра мониторинга 1 в процесс управления работой устройств контроля 4; установления через спутниковую систему 5 местонахождения устройств контроля 4 (блок 4.3); корректировки (при необходимости) через блок 4.4 места положения устройств контроля 4 на поверхности Земли; установления, с помощью блока 4.4 и выдвижного телескопического штатива на необходимую (до 3 м) высоту над поверхностью Земли, датчиков контроля опасных факторов ЧС и камер видеонаблюдения; включения датчиков контроля 4.1 и камер видеонаблюдения 4.2 устройств контроля 4 и оценки факторов опасности ЧС и видеонаблюдения за обстановкой в зоне 2.

Контроль ведется в непрерывном автоматическом режиме за весь срок работоспособности аккумуляторов 4.9. Полученная информация хранится в блоке хранения информации 4.6. Передача полученной от датчиков контроля 4.1 и камер видеонаблюдения 4.2 устройства контроля 4 информации осуществляется через основной наземный или резервный космический каналы радиосвязи к наземному подвижному центру мониторинга 1 через блок 1.9.