# Lista funkcjonalności i parametrów systemu Hunter, objętych testami

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **Funkcjonalność/parametr sprawdzany** | **Dotyczy wymagania** | **Wynik testu** |
| 1 | Maksymalna prędkość UGV w trybie teleoperowanym | Operational speed with autonomy and obstacle avoidance algorithms. | \_\_\_\_\_\_km/godz |
| 2 | Maksymalna prędkość UGV w trybie asysty | Operational speed with autonomy and obstacle avoidance algorithms. | \_\_\_\_\_\_km/godz |
| 3 | Maksymalna prędkość UGV w trybie autonomicznym | Operational speed with autonomy and obstacle avoidance algorithms. | \_\_\_\_\_\_km/godz |
| 4 | Możliwość startu I lądowania UAV z lądowiska umieszczonego na UGV | UGV and UAV integrated into one system | TAK/NIE |
| 5 | Możliwość wydawania komend do obsługi UGV i UAV z konsoli sterowania systemu | UGV and UAV integrated into one system | TAK/NIE |
| 6 | Maksymalna prędkość przejazdu po torze testowym (nierówny teren) | Adaptive suspension and low center of gravity | \_\_\_\_\_\_km/godz |
| 7 | Możliwość rozpoznania przez przeszkody na torze testowym. (np. manekin) | Recognition and differentiation of obstacle nature  Obstacle detection and avoidance will be provided for dynamic and static obstacles by local trajectory re-planning or emergency stop in critical situations | TAK/NIE |
| 8 | Możliwość połączenia kablowego UAV I UGV | Cable connection between UGV and UAV | TAK/NIE |
| 9 | Możliwość awaryjnego odłączenia kabla od UAV | UGV - UAV connection cable break away system | TAK/NIE |
| 10 | Możliwość działania UAV jako przekaźnik radiowy | Communication relay on the UAV | TAK/NIE |
| 11 | Maksymalny zasięg działania przekaźnika radiowego na UAV | Communication relay on the UAV | \_\_\_\_\_\_\_m |
| 12 | Możliwość prowadzenia obserwacji z UAV | UAV will act as a virtual mast - enhancing operator’s situational awareness via additional surveillance sensors | TAK/NIE |
| 13 | Możliwość komunikacji radiowej pomiędzy UAV i UGV | The UAV will be able to communicate with the UGV wirelessly | TAK/NIE |
| 14 | Możliwość zasilania UAV kablowego | order to maximise UAVs payload capacity and operation time, the power supply and control unit will be brought to ground module (carried on the UGV or deployed directly on the ground) connected to the airborne platform with a fibre-optic wire and cables. | TAK/NIE |
| 15 | Możliwość działania UGV w trybie pracy z zasilaniem akumulatorowym | The HUNTeR platform will be a hybrid UGV  Silent operation (low-noise movement at lower speeds) | TAK/NIE |
| 16 | Możliwość działania UGV w trybie pracy z doładowywaniem z generatora. | The HUNTeR platform will be a hybrid UGV | TAK/NIE |
| 17 | Minimalny pomiar skrętu | Precise maneuvering. | \_\_\_\_\_\_m |
| 18 | Waga platformy | The platform will weigh below 3000 kg | \_\_\_\_\_\_kg |
| 19 | Możliwość sterowania autonomicznego w trybie Point to Point | In autonomy or semi-autonomy mode, there will be few base platform control methods: simple Point to Point, area patrolling, drive with direction vector etc. | TAK/NIE |
| 20 | Możliwość pracy autonomicznej w trybie jazdy po ścieżce | In autonomy or semi-autonomy mode, there will be few base platform control methods: simple Point to Point, area patrolling, drive with direction vector etc. | TAK/NIE |
| 21 | Możliwość pracy autonomicznej w trybie jazdy w zadanym kierunku | In autonomy or semi-autonomy mode, there will be few base platform control methods: simple Point to Point, area patrolling, drive with direction vector etc. | TAK/NIE |
| 22 | Możiwość prowadzenia obserwacji za pomocą głowicy PTZ | The HUNTeR UGV will be equipped with surveillance sensors that provide constant vision and perimeter observation of intruders and vehicles in a controlled area | TAK/NIE |
| 23 | Możliwość prowadzenia obserwacji za pomocą kamery termowizyjnej | Surveillance and tracking sensor module will be a PT (pan-tilt) head with day and night vision camera (with zoom), thermo vision camera and laser range finder. | TAK/NIE |