

О новой версии Eol5

1. немного изменен интерфейс программы, по сравнению с АП-МАРЛ
2. добавлены все типы существующих р/з и в 7 разделе правильно кодируется тип р/зонда, региональные группы пока не поддерживаются, но в перспективе ожидается.
3. немного отличается алгоритм сопровождения р/зонда в зените, не должно быть «раскачки» антенны
4. работает функция "автопоиск при пуске" - если локатор работает на 4-х лучах.
5. реализован функция автосопровождения дальности при возвращении р/зонда (при уменьшении дальности)
6. реализован функция автопуска по таймеру - в программе включается таймер и в назначенное время программа включит кнопку "захват" и "пуск"
7. в архив сохраняются введенные коэффициенты, номер радиозонда, результаты предполетной проверки.
8. добавлена блокировка кнопки "закончить выпуск"
9. блокирование клавиш управления локатором при нажатой клавише "захват"
10. при выключенной клавише «захват» координаты (углы) не пишутся в файл *.crd
11. eol5 тестировалась на Win7 (32 разрядной), Win10 (64 разрядной), должна работать на более новых Windows, в перспективе - кроссплатформенность (работа на любой операционной платформе). На WinXP – не работает.
12. инерционное сопровождение дальности при потери сигнала
13. логирование com1 - обмена информации между антенным постом и постом оператора
14. логирование аналоговой телеметрии
15. скрытие полей частот для цифрового р/зонда
16. автоматическое отключение "широкого луча" (при 1100 м дальности) и "атеннюатора" (при 3100 м дальности)
17. заменен sotareader - прошлая версия давала разброс по телеметрии до 2х градусов
18. указание скорости подъема в м/мин (vSpeedUnits="1") или в м/сек (vSpeedUnits="0")
19. немного изменена часть полей с азимутальным индикатором и индикатором угла места
20. при пропуске телеметрии в tu не пишутся дубли, а пишутся 999.9
21. телеметрия (влажность) с р/зондов отображается с точностью до десятых.
22. поддерживается и «.» (точка) и «,» (запятая) при вводе наземных данных и коэффициентов

23. использование Putty вместо SL (для Win10), но в этом случае, на «верхней машине» возможен только запуск программы, без возможности что-то скачать или закачать

Настройка файла: «settings.xml»

```
<!DOCTYPE All_settings>
```

```
<Config>
```

```
<Distance correction="450" delay="10" window="10"/>
```

```
<DeltaError errorH="15" errorT="1.8"/>
```

```
<CommonOptions vSpeedUnits="1" indicatorType="0" tlmLogActive="1" stopFlightCount="10" tuTest="1" minDistanceWindow="80"/>
```

```
<Autosearch stopThreshold="8.0"/>
```

```
<Station latitude="44.22" altitude="313" longitude="43.10" vangleshift="0.2" exceeding="6" north="188" index="37055"/>
```

```
<StartPoint distance="50" elevation="-5" azimuth="227"/>
```

```
<Telegramm userName="aedolg" userPassword="aedolg" partC="" partD="" partB="" partA="" smtpName="cao-rhms.ru" directory="C:/Archiv/2020/04"/>
```

```
<Meteo humidity="73" pressure="975.3" windspeed="0" cloudiness="00900" temperature="21.6" winddirection="000"/>
```

```
<Zond N="-11.0" R2="29.944" K="153.3" M="0.07" C="120.2" B="4232.7" R1="29.952" A="0.29052"/>
```

```
<Stylesheet data="font-size:15px;" />
```

```
</Config>
```

Добавлено примечание ([ПВ1]): Скорость подъема в м/мин

Добавлено примечание ([ПВ2]): Аналоговый индикатор уровня сигнала р/зонта

Добавлено примечание ([ПВ3]): Log-ирование частот телеметрии

Добавлено примечание ([ПВ4]): Сообщение о прекращении радиозондирования через 100 сек отрицательной скорости подъема

Добавлено примечание ([ПВ5]): Создание дополнительного файла *.tu1, в который пишутся данные без фильтрации

Добавлено примечание ([ПВ6]): Алгоритм сопровождения дальности «включается» с 9 км + 80 окно

Добавлено примечание ([ПВ7]): Настройка «пиксельности» в EOL5