

การถ่ายภาพหน้าจอ



คำอธิบาย:

การถ่ายภาพหน้านั้นง่ายตาย เพียงแค่กดปุ่มที่มุมล่างซ้าย เพียงครั้งเดียว ซึ่งมีอยู่ทุกหน้าจอแสดงผล จะสามารถถ่ายภาพของหน้าจอ (การขับเคลื่อน, การดู หรือแผนที่) เมื่อใช้หน้าจอสำหรับการขับเคลื่อน การถ่ายภาพก็จะถ่ายภาพหน้าต่างรอง (PIP) ที่อยู่ในหน้าจอขณะนั้น ติดในรูปภาพเช่นกัน
รูปภาพเหล่านี้สามารถนำไปใช้ในการบรรยายสรุป, การฝึก, การรายงาน, หลักฐาน ฯลฯ การถ่ายภาพหน้าจอใช้เวลาเร็ว เพียงสัมผัสปุ่มเพียงครั้งเดียวเท่านั้น อุปกรณ์ทั้งหมดได้รวบรวมไว้ชุดควบคุมทั้งหมดแล้ว ดังนั้นจึงไม่ต้องการฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

การบันทึกวิดีโอ



คำอธิบาย:

สามารถใช้งานการบันทึกวิดีโอได้ที่แถบมัลติมีเดีย การบันทึกและตัวเล่นวิดีโอจะถูกแสดงเมื่อคุณดับเบิลคลิกหรือกดค้างตรงไอคอนการถ่ายภาพหน้าจอ จากเมนูย่อยสามารถเริ่มทำการบันทึกได้ (ปุ่มสีแดง) หรือสามารถ เล่นวิดีโอ (ปุ่มเล่น)
สามารถดำเนินการโดยอัตโนมัติ โดยเหตุการณ์ก่อนการบันทึก 30 วินาทีที่จะถูกบันทึก จากกล่องบันทึกใดๆ ไปยังกล่องดำเพื่อป้องกันไม่ให้เกิดความผิดพลาดในการบันทึกเหตุการณ์สำคัญ ก่อนตัดสินใจกดปุ่มบันทึก!



ชุดควบคุม

การใช้อุปกรณ์ของผู้ใช้เอง: พีซี, แท็บเล็ต, สมาร์ทโฟน



การใช้อุปกรณ์ขั้นพื้นฐานของผู้ใช้เอง ไม่ว่าจะเป็น พีซี, แท็บเล็ต หรือสมาร์ทโฟน เพราะโมดูลเชื่อมต่อ ทำให้สมาชิกทีมหลายๆคนสามารถติดตามเหตุการณ์ของหุ่นยนต์ได้ (วิดีโอ + เสียง) และสามารถควบคุมหากจำเป็น ทำให้คุณได้ใช้งานได้อย่างซับซ้อนยิ่งขึ้น: เจ้าหน้าที่ปฏิบัติการโจมตีคนแรก, เจ้าหน้าที่โจมตีที่เหลือ, ชุดปฏิบัติการที่อยู่ด้านนอก, ผู้บังคับรถ ฯลฯ

ตัวแทนจำหน่ายของคุณ:

nexTER
ROBOTICS

13 route de la Minière - 78034 Versailles Cedex - France
โทรศัพท์: + 33 1 39 49 33 22 - แฟกซ์: + 33 1 39 49 85 22
www.nexter-robotics.com - contact@nexter-robotics.com

ลิขสิทธิ์รูปภาพ Nexter/Aspheri/Moreau รูปภาพใช้สำหรับการแสดงให้เห็นเท่านั้น รายละเอียดนั้นสามารถเปลี่ยนแปลงได้โดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบล่วงหน้า ©2016 Nexter Systems เป็นเครื่องหมายการค้าที่จดทะเบียนแล้วของ Nexter Systems



nexTER
ROBOTICS

ชุดควบคุมที่หนาทาน



เครื่องควบคุมแบบพกพาได
NCCS-FZM1

ชุดควบคุมแบบพกพา
ออกจากเครื่องพนา
โซนิค ToughPad FZ-
M1แรงกระแทก

เครื่องควบคุมสำหรับ
ยานพาหนะ
NCCS-CF19

ชุดควบคุมสำหรับยาน
พาหนะ ออกจากเครื่อง
พนาโซนิค CF 19
ultra-rugged

ลักษณะทั่วไปของทั้งสองชุดควบคุม:

- ใช้ได้กับหุ่นยนต์ตระกูล NERVA ได้ทุกตัว

- การติดต่อและป้อนข้อมูลตัวหนังสือแบบภาษาอังกฤษ หรือฝรั่งเศส (สามารถรองรับภาษาอื่นได้โดยไม่ต้องเสียค่าใช้จ่ายเพิ่ม)

- สามารถควบคุม NERVA-LG ทั้งหมด และ โมดูลเสริมอื่นๆทั้งหมดได้

- วิทยุ OFDM: 2.4 GHz แบบประสิทธิภาพสูง (การควบคุมการส่งออก: WiFi แบบพื้นฐาน หากมีข้อจำกัด)

- พร้อมด้วยเสาอากาศขนาดเล็ก (สำหรับการใช้งานแบบเคลื่อนที่ออกจากสถานที่ตั้ง) และสายเชื่อมต่อกับเสาอากาศแบบระยะไกล (ปกติจะติดตั้งไว้บนหลังคาของยานพาหนะ)

ชุดควบคุมแบบพกพา:

- หน้าจอแบบสัมผัสได้ขนาด 7 นิ้ว

- ประกอบกับจอยสติ๊กขนาดเล็ก และปุ่มแบบหมุน

- เวลาปฏิบัติการเมื่อแบตเตอรี่เต็ม: 2 ชั่วโมง

ชุดควบคุมสำหรับยานพาหนะ:

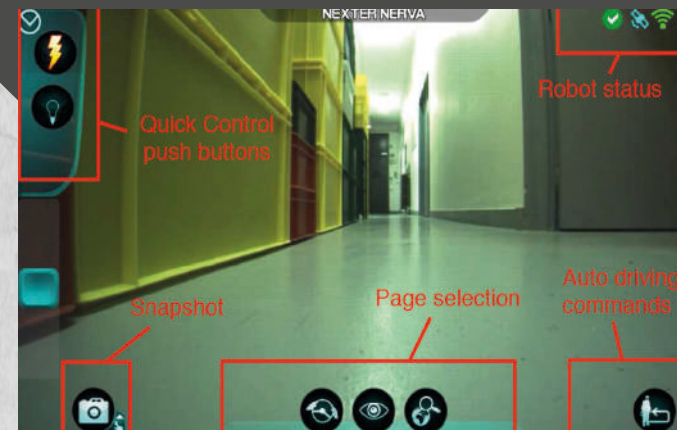
- หน้าจอแบบสัมผัสได้ขนาด 10.1 นิ้ว

- ประกอบกับจอยสติ๊กขนาดเล็ก ปุ่มแบบกด และไฟ LED

- เวลาปฏิบัติการเมื่อแบตเตอรี่เต็ม: 10 ชั่วโมง



หน้าจอสำหรับขับเคลื่อน



คำอธิบาย:

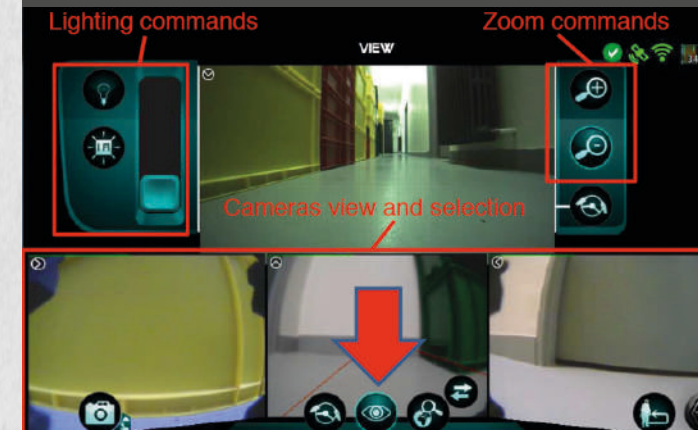
ในลักษณะหน้าจอสำหรับขับเคลื่อน กล้องหน้าจะถูกแสดงในรูปแบบเต็มหน้าจอ และกล้องตัวอื่นๆที่ติดตั้งบนหุ่น (รวมถึงตัวที่ติดตั้งเพิ่มเติม ถ้ามี) จะถูกแสดงในรูปแบบของหน้าต่างรอง (PIP) หน้าต่าง PIP

นี้สามารถเคลื่อนย้ายไปยังตรงไหนก็ได้บนหน้าจอ โดยการใช้ปุ่มควบคุม

เป็นประโยชน์สำหรับป้องกันไม่ให้หน้าจอที่นำเสนอใจจากกล้องหน้าแบบ HD ที่ถูกซ่อนไป

ยังสามารถสลับขนาดจากขนาดเล็กเป็นขนาดกลางได้ โดยการคลิกที่ไอคอนที่อยู่ตรงมุมล่างขวาบนหน้าต่าง PIP

หน้าจอสำหรับการดู



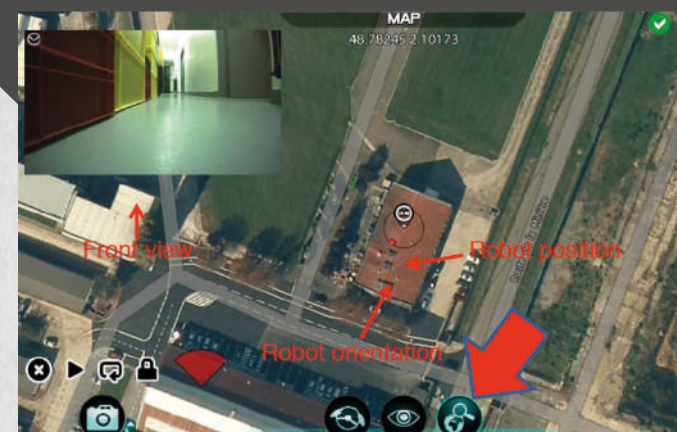
คำอธิบาย:

ในลักษณะหน้าจอสำหรับการดู กล้องที่มีทั้งหมดจะถูกแสดงด้วยกัน ทำให้สามารถเลือกกล้องที่สนใจสำหรับหน้าต่างรองได้ จากหน้าจอนี้สามารถควบคุมกล้องได้ทั้งหมด (ทำให้สว่างขึ้นและการซูม)

เลือกแสงขาวหรืออินฟราเรด, ระดับความสว่าง และ การซูมได้ภายในเวลารวดเร็วด้วยการสัมผัสเพียงครั้งเดียว

สถานะของหุ่นยนต์โดยปกติจะแสดงที่มุมบนขวาของหน้าจอ ซึ่งแสดงถึง: สถานะทั่วไปของหุ่นยนต์, คุณภาพของสัญญาณ GPS, คุณภาพของการเชื่อมต่อวิทยุ, ระดับแบตเตอรี่ของหุ่นยนต์

หน้าจอสำหรับแผนที่



คำอธิบาย:

ในหน้าจอสำหรับแผนที่ (และเมื่อ GPS ได้ถูกล็อค) แผนที่ของพื้นที่ปฏิบัติการจะถูกแสดงโดยอัตโนมัติ (ถ้าได้ถูกดาวน์โหลดไว้ก่อนหน้านี้แล้ว) พร้อมกับตำแหน่งปัจจุบัน และการหมุนของหุ่นยนต์ รูปภาพจากกล้องหน้าแบบ HD จะแสดงในจอเล็กแบบหน้าต่างรองเสมอ

พิกัดปัจจุบันของหุ่นยนต์ (ละติจูดและลองจิจูด) จะแสดงในลักษณะดิจิทัลแบบเรียลไทม์ (รูปแบบหลักทศนิยม) ที่ตรงกลางด้านบนของจอแสดงแผนที่ (ด้านใต้คำว่า "แผนที่") แผนที่ต่างๆจากพื้นที่อื่นๆสามารถดาวน์โหลดได้จากระบบ

หน้าจอสำหรับการบรรทุก



คำอธิบาย:

บนหน้าจอสำหรับการบรรทุก สิ่งที่ถูกบรรทุกติดตั้งทั้งหมดจะถูกแสดงผล ผู้ใช้สามารถเริ่มการปฏิบัติการได้ทันที ไอคอนโมดูลเสริมจะแสดงที่ด้านล่างของหน้าจอ

โมดูลเสริมสามารถใช้งานได้ง่ายประกอบแล้วสามารถใช้ได้ทันที เมื่อได้ประกอบโมดูลเสริมเข้ากับตัวหุ่นแล้ว ซอฟต์แวร์จะจดจำโมดูลนั้นโดยอัตโนมัติ ทำให้การปฏิบัติการเป็นไปอย่างรวดเร็ว สามารถเสริมโมดูลเหล่านี้ได้: เครื่องตรวจจับสารเคมี, แท่นปั่นตวงจระ, กล้อง PTZ, กล้องอินฟราเรด ฯลฯ