



**ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ КОРРЕКТИРОВКИ  
ПОЛЕТНОГО ЗАДАНИЯ БВС  
Инструкция по установке**



## 1. Минимальные требования

Минимальные требования составляют:

- Операционная система: Windows 10, Windows 11, Linux
- Объём ПО: 14,9 Кб.

## 2. Загрузка и установка ПО

Для установки программного продукта необходимо выполнить следующие шаги:

1. Скачать программное обеспечение корректировки полетного задания БВС (предоставляется разработчиком).

2. Взять одноплатный компьютер;

Например: Raspberry PI Zero

3. Установить ОС согласно инструкции производителя;

Пример для Raspberry PI Zero:

1. Скачать: “Raspberry PI Imager”;
2. Вставить SD-карту в ПК;
3. Запустить: “Raspberry PI Imager”;
4. Выбрать устройство: “Raspberry PI Zero”;
5. Выбрать ОС: “Raspberry PI OS (Legacy, 32-bit)”;
6. Выбрать запоминающее устройство;
7. Нажать кнопку: “Далее”;
8. Нажать кнопку: “Изменить параметры”;
9. Перейти во вкладку: “Общие”;
10. Поставить галочку: “Имя хоста”;
11. Задать имя хоста;
12. Поставить галочку: “Указать имя пользователя и пароль”;
13. Задать имя пользователя и пароль;
14. Поставить галочку: “Настроить Wi-Fi”;
15. Задать имя сети и пароль;
16. Перейти во вкладку: “Службы”;
17. Поставить галочку: “Включить SSH”;
18. Поставить галочку: “Использовать аутентификацию по паролю”;
19. Перейти во вкладку: “Параметры”;
20. Убрать галочку: “Включить телеметрию”;
21. Нажать кнопку: “Сохранить”;
22. Нажать кнопку: “Да”;



23. Дождать окончания установки;
24. Вставить SD-карту в устройство.
4. Подключить питание к плате и дождаться полной загрузки системы;
5. Подключиться к плате с помощью USB / Ethernet;
6. Установить библиотеку mavlink:
  1. Скачать библиотеку:  
[git@192.168.1.203:Finco/ardupilot/mavlink.git](mailto:git@192.168.1.203:Finco/ardupilot/mavlink.git)  
cd mavlink/  
git checkout -b origin/migration\_4.5  
git submodule update --init --recursive
  2. Зайти в папку pymavlink:  
cd pymavlink/
  3. Установить зависимости:  
sudo python -m pip install -r requirements.txt
  4. Установить библиотеку в систему:  
sudo python setup.py install
  5. Дождаться окончания установки.
7. Скачать скрипт в корень системы;
8. Подключить автопилот через UART к COM3;
9. Создать службу для автозапуска.