



1. *ОД/BASE/VARIO та ОД/DEPEND/CONST: оператор керує фактично СКД, інші ОД зберігають своє положення у просторі відносно ОД/BASE/VARIO (відносно землі СКД рухається);*
2. *ОД/BASE/VARIO та ОД/DEPEND/FREEZED: оператор керує тільки ОД, що займає статус «BASE», інші ОД зберігають своє положення відносно абсолютної системи координат (нульовий меридіан та екватор);*
3. *ОД/DEPEND/CONST змінює статус на ОД/DEPEND/VARIO: оператор керує конкретною ОД у склад СКД, даний режим необхідно застосувати у випадку точ ного розташування ОД у зоні, що необхідно дослідити СКД;*
4. *Зміна позиції в ієрархії СКД, даний режим необхідно застосувати у випадку:*
 - якщо теперішня ОД не відповідає на команди оператора;
 - відбулось фізичне знищення теперішньої ОД;*зміна викликана необхідністю керування СКД загалом, наприклад ОД/BASE/VARIO знаходиться у гірній місцевості, для вдалого маневру необхідно змінити місце ОД в ієрархії.*

				МД ПМ81.000.05				
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	Алгоритм керування системою дронів	Лит.	Маса	Масштаб
Разраб.	Хазанович						-	-
Пров.	Герасимчук					Аркуш	Аркушів	1
Т. контр.								
Н. контр.								
Утв.								