

ANS | 610-M

DENİZ ATALETSEL NAVİGASYON SİSTEMİ

#Seyrüsefer



0.5 NM/SAAT
GPS (SAASM)/GNSS SİZ PERFORMANS
GÖMÜLÜ UYDU ALICISI
GPS (SAASM) VEYA GNSS



aselsan

ANS | 610-M

DENİZ ATALETSEL NAVİGASYON SİSTEMİ

ANS 610-M, gömülü GPS (SAASM)/GNSS alıcısı ve parakete arayüzüne sahip navigasyon sınıfı deniz ataletsel navigasyon sistemidir. Geniş bir deniz platform yelpazesini destekleyebilen ANS 610-M, küçük, düşük maliyetli ve seri üretilebilir bir sistemdir. Sistem, gemi ana/yedek navigasyon sistemi (gyro compass) olarak kullanılmak ve platform üzerindeki radarlar, EO/IR takipçi gibi diğer sensörlerin stabilizasyonu sağlamak üzere tasarlanmıştır.

ANS 610-M üzerinde bulunduğu sisteme sürekli olarak doğrusal ivme, doğrusal ve açısal hız, konum, yönelim bilgilerini sağlamaktadır. ANS 610-M, bütünlük (Ataletsel+Uydu Alıcısı), sadece ataletsel ve sadece uydu alıcısı navigasyon çözümlerini aynı anda sağlayabilmektedir. ANS 610-M, değişik deniz platformlarına uyarlanabilen açık bir mimariye ve esnek donanım/yazılım altyapısına sahiptir.

ANS 610-M, ataletsel ölçüm birimi, sistem işlemci birimi, güç kaynağı, gömülü uydu alıcısı ve şaseden oluşmaktadır. Gömülü uydu alıcısı aynı anda birçok uyduyu takip edebilmekte ve görüş hattı, konum ve hız bilgilerini sistem işlemcisine aktarabilmektedir. Sistem işlemcisi uydu alıcısı verisi ve ataletsel ölçüm biriminden gelen ataletsel veriyi Kalman filtre mekanizasyonunda birleştirmektedir. ANS 610-M, gömülü uydu alıcısı olarak GPS (SAASM) veya GNSS kullanabilmektedir.

ANS 610-M, bütünlük ve ataletsel navigasyon çözümünü tamamlayıcı olarak harici parakete hız verisi kullanabilmektedir.

ANS 610-M'nin, bütünlük (ANS/GPS (SAASM) veya ANS/GNSS) ve parakete hız verisi kullanabilme yeteneği deniz platformları için gelişmiş performans sağlamaktadır. ANS 610-M ayrıca harici GNSS alıcısı ile çalışma yeteneğine de sahiptir.

Sistem Fonksiyonları

- Bütünlük, Ataletsel, Yalnız Uydu Alıcısı Navigasyon Çözümü
- Konum Güncelleme
- Yönelim Durum Bildirimi
- GPS (SAASM)/GNSS Kol Kaçıklığı Düzeltmesi
- Cihaz İçi Test Yeteneği
- Sahada Programlanabilir Yazılım
- Platform Parakete Desteği
- UTM ve Coğrafik Konum Hesaplaması
- Gerçek, Grid veya Manyetik Kuzey Hesaplaması
- Periyodik Bakım Gerektirmez



Sistem Operasyonel Modları

- Seviyeleme
- Yönelim
 - Limanda Durağan Yönelim (GC)
 - GPS/GNSS Destekli Hareketli Yönelim
 - Parakete Destekli Hareketli Yönelim
- Navigasyon
 - Bütünlük Navigasyon (HNAV)
 - Ataletsel Navigasyon (INAV)
- Cihaz İçi Test Modu (IBIT)

Sistem Arayüzleri

- 28 VDC Güç Girişi
- RS-422 Asenkron Seri Arayüzü
- Test Port Seri Arayüzü, Kullanıcı Port Seri Arayüzleri
- Yedek Seri Arayüzleri
- Harici GNSS Arayüzü
- Have Quick ve 1PPS Arayüzü
- KYK-13 Arayüzü
- Aktif ve Pasif RF Anten Arayüzü
- Ayrık Arayüzler

Navigasyon Performansı

Konum ve Yönelim Hassasiyeti	Ataletsel	Ataletsel + Parakete	Ataletsel+Uydu Alıcısı+Parakete
Konum (CEP)	≤ 1 nm/saat	≤ 0.5 nm/saat	≤ 10 m
Pruva (azimuth) (RMS)	≤ 1 milyem	≤ 1 milyem	≤ 1 milyem
Yalpa ve Dikey Yalpa (RMS)	≤ 0.5 milyem	≤ 0.5 milyem	≤ 0.5 milyem

Yönelim Modları ve Süreleri

Limanda Durağan Yönelim	GPS (SAASM)/GNSS Destekli Hareketli Yönelim	Parakete Destekli Hareketli Yönelim
15 dakika	15 dakika	30 dakika

Çevre Koşulları

- MIL-STD-810G Uyumlu

Elektromanyetik Koşullar

- MIL-STD-461G Uyumlu

Boyut ve Ağırlık

- ~ 29 cm x 20 cm x 17 cm (konnektörler dahil)
- Dahili GPS (SAASM)/GNSS alıcısı ile 9 kg'dan az

Özellikler önceden bildirilmeksizin değiştirilebilir. | Tüm değerlerin toleransı ±%10'dur.