

Интегрированная морская информационная система сопровождения надводных целей



СПБГЭТУ «ЛЭТИ»
ПЕРВЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ

Интеграция данных от береговых РЛС и автоматической идентификационной системы (АИС) для построения траекторий наблюдаемых ими надводных целей



Области применения

- Системы управления движением судов
- Военное применение



Конкурентные преимущества

- Интеграция асинхронных данных от разнородных и взаимодополняющих источников информации (береговые РЛС, АИС)
- Использование информации от береговых РЛС как в виде первичных отметок (результатов обнаружения), так и в виде траекторных отметок (результатов локальной траекторной обработки)
- Возможность сопровождения неподвижных целей, а также целей, движущихся на скоростях до 70 узлов и маневрирующих со скоростью изменения курса до 20°/с
- Устранение систематических погрешностей измерений дальности и азимута в отдельных РЛС
- Обмен данными по стандартным протоколам (ASTERIX cat.048, ASTERIX cat.062 и др.)
- Соответствие требованиям Приказа Министерства транспорта Российской Федерации № 226 от 23 июля 2015 г.
- Возможно расширение функционала за счет использования информации от других датчиков (метеорологических, видеокамер и пр.), в том числе классификация целей



Стадия разработки

Прототип программного обеспечения

Интегрированная морская информационная система сопровождения надводных целей

Основные технические характеристики

- Количество объединяемых РЛС – не менее 16
- Количество сопровождаемых целей – не менее 2000
- Время обнаружения траектории – не более 60 с
- Точность оценки положения цели по дальности – не хуже 10 м
- Точность оценки положения цели по азимуту – не хуже $0,5^\circ$
- Точность оценки скорости – не хуже 1 узла
- Точность оценки курса – не хуже 2°
- Время от обнаружения траектории до достижения заданных параметров точности оценки траектории – не более 120 с

Правовая охрана

Заявка на регистрацию программы ЭВМ
«Интегратор траекторий надводных целей»

