Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

ZIMA гидроакустическая ультракороткобазисная навигационная система, предназначенная для определения местоположения подводных объектов, помеченных гидроакустическими маякамиответчиками Zima-R при помощи пеленгационной приемо-передающей антенны Zima-B;

РЕШАЕМЫЕ ЗАДАЧИ:

- Определение местоположения до 23 подводных объектов в акватории (слежение за подводными объектами);
 - Определение относительного местоположения (Азимут, дистанция, глубина);
 - Определение абсолютного местоположения (Широта, Долгота, Азимут, Дистанция, Глубина) при подключении внешней GNSS и компаса (или GNSS с функцией компаса);
 - Взаимная навигация передача маяку азимута на пеленгационную антенну и измерение дистанции маяком до антенны (при информационном сопряжении маяка с носителем и при подключении внешнего компаса или GNSS с функцией компаса к пультовому ПК);
- Телеуправление: передача до 32 кодовых команд на подводные объекты (при информационном сопряжении маяка с носителем);

ОТЛИЧИТЕЛЬНЫЕ ЧЕРТЫ

• Компактность, большой радиус действия и максимальная простота использования позволяют использовать систему ZIMA для работы как с различными ТНПА и АНПА, так и с водолазами в любых сочетаниях;



Приемо-передающая пеленгационная антенна ZIMA-B



Маяк-ответчик ZIMA-R (в автономном исполнении с батарейным отсеком)

• Высокая универсализация маяков позволяет использовать их как автономном исполнении с отдельным блоком батарей, так и энергетически и

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

информационно сопрягать их с носителем, в этом случае возможна передача до 32 адресных кодовых команд телеуправления подводным объектом;

- Система поддерживает интеграцию с внешними источниками навигационных данных: GNSS и магнитным компасом (подключаются к пультовому ПК). В этом случае система определяет абсолютные географические координаты подводных объектов, позволяет сохранять трек перемещения подводных объектов и имеет функции эмуляции GPS для одного из выбранных маяков для интеграции со сторонним ПО (например, Нураск, SAS.Planet, и пр.);
- Антенна ZIMA-В устанавливается на штанге с борта практически любого судна:

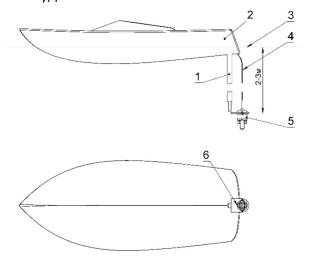


Схема установки антенны ZIMA-B (1штанга, 2-судно, 3-поверхность воды, 4кабель, 5-антенна ZIMA-B, 6-направление антенны)

Подключается к источнику питания 12 В / 3.5 А, и к пультовому ПК (Windows 7 и выше) — в такой минимальной конфигурации система определяет положение маяков (азимут и дистанция) относительно антенны;

При подключении к пультовому ПК GNSS-(RMC, приемника GGA) и магнитного компаса (HDG) система определяет географические координаты маяков и может передавать их (RMC, GGA) в любой последовательный порт, эмулируя тем самым GNSS приемник;

 Вместо магнитного компаса может использоваться GNSS-система с несколькими антеннами (сообщения HDT);

СХЕМЫ СОПРЯЖЕНИЯ

Для определения относительного местоположения маяков-ответчиков, антенна информационно сопрягается с ПК, на модотоя vстановлено специализированное пультовое ПО ZimaHost (распространяется с открытым исходным кодом). Антенна подключается к источнику питания постоянного тока напряжением 12 вольт и максимальным допустимым током не менее 3.5 А. В этом случае пользователю доступны данные и функции:

- *Азимут* (горизонтальный угол) на используемые маяки-ответчики;
- Дистанция до маяков-ответчиков;
- Глубины маяков-ответчиков;
- Возможность адресной передачи до 32 кодовых команд на каждый маяк (при информационном сопряжении маяков с носителем);

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

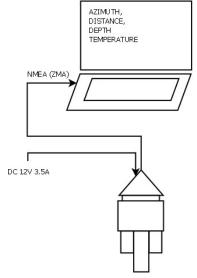


Схема подключения при работе в относительных координатах

Для абсолютного определения местопложения маяков-ответчиков антенна информационно сопрягается с ПК, котором установлено специализированное пультовое ПО ZimaHost (распространяется с открытым исходным кодом). Антенна подключается источнику питания К постоянного тока напряжением 12 вольт и максимальным допустимым током не менее 3.5 Ампера. К Пультовому ПК дополнительно подключаются внешняя GNSS-система магнитный работающие компас. пο протоколу NMEA 0183 (сообщения RMC и либо GNSS-система HDG), внешняя работающая функцией компаса, ПО протоколу NMEA 0183 (сообщения RMC и HDT).

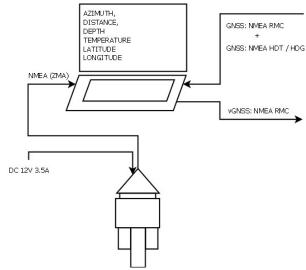


Схема подключения при работе в абсолютных координатах

В этом случае пользователю доступны следующие данные и функции:

- Абсолютные географические координаты маяков и глубина;
- *Азимут* (относительно направления на север);
- Дистанция;
- Возможность адресной передачи до 32 кодовых команд на каждый маяк (при информационном сопряжении маяков с носителем);
- Запись трека движения подводных объектов с возможностью последующего сохранения в формате Google KML.

Underwater Communication and Navigation Laboratory http://unavlab.com support@unavlab.com

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

ПАРАМЕТР	ЗНАЧЕНИЕ
ZIMA-B	
ГАБАРИТЫ	Ф64х128 мм
ВЕС (СУХОЙ)	0.44 кг
МАКСИМАЛЬНАЯ	8000 M
ДАЛЬНОСТЬ ДЕЙСТВИЯ	
НОМИНАЛЬНАЯ ТОЧНОСТЬ	1°
ОПРЕДЕЛЕНИЯ УГЛА	
ПРИХОДА СИГНАЛА	
МАКСИМАЛЬНОЕ ЧИСЛО	23
МАЯКОВ	
число кодовых команд	32
МАКСИМАЛЬНАЯ ГЛУБИНА	40 M
МАКСИМАЛЬНАЯ	1.8 m/c
ОТНОСИТЕЛЬНАЯ СКОРОСТЬ	
НАПРЯЖЕНИЕ ПИТАНИЯ	12 B
ПОТРЕБЛЯЕМАЯ	0.3/25 Вт
МОЩНОСТЬ (RX/TX)	
НАПРЯЖЕНИЕ ЛИНИИ	03 B
ДАННЫХ	
ФИЗИЧЕСКИЙ ИНТЕРФЕЙС	UART 9600
ПРОТОКОЛ СОПРЯЖЕНИЯ	NMEA 0183
	+ PZMA

ПАРАМЕТР	ЗНАЧЕНИЕ
7184 6 0	
ZIMA-R ГАБАРИТЫ (БЕЗ БЛОКА	Ф64х62 мм
БАТАРЕЙ)	
ГАБАРИТЫ БЛОКА БАТАРЕЙ	ф50х165 мм
ВЕС (СУХОЙ, БЕЗ БЛОКА БАТАРЕЙ)	0.3 кг
ВЕС БЛОКА БАТАРЕЙ (СУХОЙ)	0.58 кг
МАКСИМАЛЬНАЯ	8000 M
ДАЛЬНОСТЬ ДЕЙСТВИЯ	
МАКСИМАЛЬНОЕ ЧИСЛО	23
АДРЕСОВ ЧИСЛО КОДОВЫХ КОМАНД	32
МАКСИМАЛЬНАЯ ГЛУБИНА	300 M
МАКСИМАЛЬНАЯ	1.8 m/c
ОТНОСИТЕЛЬНАЯ СКОРОСТЬ	•
НАПРЯЖЕНИЕ ПИТАНИЯ	12 B
ПОТРЕБЛЯЕМАЯ	0.3/25 Вт
мощность (RX/TX)	
НАПРЯЖЕНИЕ ЛИНИИ ДАННЫХ	03 B
Физический интерфейс	UART 9600
ПРОТОКОЛ СОПРЯЖЕНИЯ	NMEA 0183
	+ PZMA
АВТОНОМНОСТЬ СО	До 70 ч
СТАНДАРТНЫМ БЛОКОМ	
БАТАРЕЙ (ОЖИДАНИЕ) АВТОНОМНОСТЬ СО	До 8 ч
СТАНДАРТНЫМ БЛОКОМ	ДООЧ
БАТАРЕЙ (1 ОТВЕТ В 3	
СЕКУНДЫ)	
	1