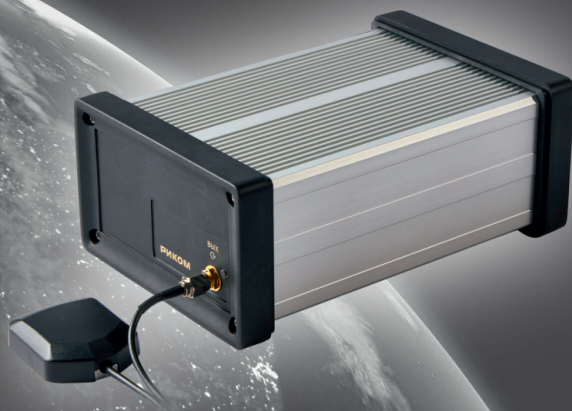
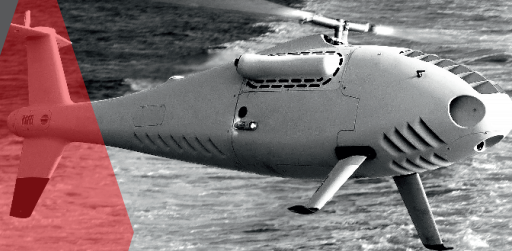


# **ВСТЛ** Имитатор навигационного поля



## **Беспилотные воздушные средства**

Имитация произвольного полетного задания для отладки в реальном времени систем навигации, телеметрии и автоматического управления полетом.



## **Транспортная телематика M2M**

Имитация движения и остановки транспортного средства для разработки протоколов обмена с сервисом мониторинга, в условиях приближенных к реальным.



## **Беспилотный автотранспорт**

Имитация произвольных пользовательских сценариев для тестирования обмена систем управления автомобилем с внешней инфраструктурой.



Имитатор ВСТЛ формирует радиосигналы навигационных систем GPS или ГЛОНАСС, аналогичные реальным. Под воздействием имитируемого навигационного поля, на навигационной аппаратуре потребителя, могут быть созданы произвольные траектории движения.

Сценарии имитируемых траекторий могут задаваться заранее, либо параметры движения (скорость, курс, высота) могут изменяться в процессе имитации вручную. Возможно управление, в реальном времени, количеством имитируемых псевдоспутников для моделирования различных условий приема навигационного сигнала.



## ► Технические характеристики

Навигационный сигнал	GPS L1 C/A или ГЛОНАСС L10F
Максимальное количество псевдоспутников	GPS 16 ГЛОНАСС 12
Выходная мощность	-80 ... +10 дБмВт
Дискретность точек траектории	1 сек.
Отклонение имитируемой координаты	менее 3 м.
Питание	USB 3.0
Выход ВЧ сигнала	SMA, 50 Ом
Габаритные размеры (без антенн)	68x113x175 мм
Масса (без вычислителя)	680 гр