



HENSOLDT SETAS

System obserwacji przez pancierz

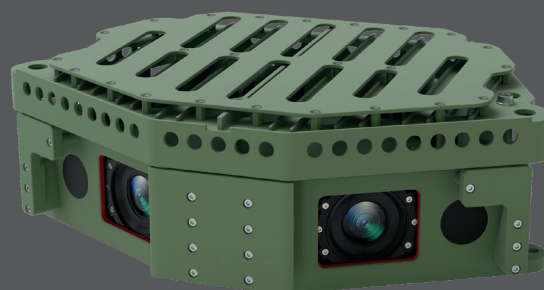
SETAS to wysokosprawny system obserwacji otoczenia w dzień i w nocy do wszystkich typów pojazdów opancerzonych.

Główne korzyści

- Użytkownik pozostaje bezpiecznie ukryty w pojeździe, zachowując jednak wysoką świadomość sytuacyjną
- Czujnik rozpoznaje sylwetki ludzkie z odległości ponad 300 m
- Dzięki wyświetlaczom nahlmowym załoga wirtualnie widzi „poprzez” pancierz z wnętrza pojazdu
- Indywidualny i niezależny widok (skalowalny) nawet dla 8 osób umożliwia poszczególnym członkom załogi obserwację własnych sektorów

Możliwości

- Obserwacja otoczenia w zakresie 360° w dzień i w nocy
- Identyfikacja i śledzenie zagrożeń
- Wymiana danych z innymi systemami pojazdu

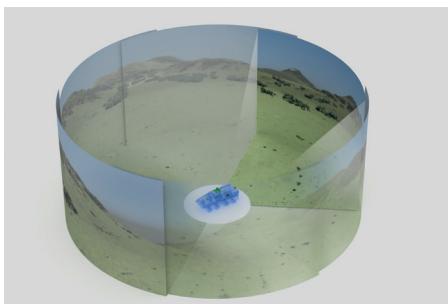


HENSOLDT SETAS

Elektrooptyczny system wizyjny wysokiej rozdzielczości umożliwia członkom załogi pozostanie pod pancierzem bez utraty pełnej świadomości sytuacyjnej dookoła pojazdu. Umożliwia wykrywanie zagrożeń, takich jak snajperzy i granatniki ppanc, w zasięgu działania. Duże pole widzenia w pionie zapewnia przewagę w terenie miejskim

i przeciw zagrożeniom położonym nad pojazdem. Modułowy system obejmuje dwa układy potężnych czujników: kolorowe kamery dzienne o bardzo wysokiej rozdzielczości i niechłodzone kamery termiczne. Niechłodzone kamery termiczne są już stosowane na wielu typach pojazdów na całym świecie.

Zastosowania		Główne cechy					
<ul style="list-style-type: none"> Całodobowa obserwacja otoczenia w zakresie 360° spod pancierza z obrazem kompozytowym z kamer wokół pojazdu Identyfikacja i śledzenie zagrożeń Wymiana danych z innymi systemami pojazdu Indywidualny i niezależny widok dla maks. 8 osób umożliwia obserwację własnych sektorów 		<ul style="list-style-type: none"> Bardzo wysoka rozdzielczość Intuicyjny HMI Modułowa konfiguracja systemu Otwarta architektura (obsługa NGVA, HW) Wzmocniona konstrukcja zgodnie z MIL-STD Niskie opóźnienie <100 ms 					
Wstępne dane dotyczące wydajności*		Opcje					
Dane systemowe		<ul style="list-style-type: none"> Układy czyszczące Oslona balistyczna Wskazanie celu ruchomego (MTI) Śledzenie obiektów Jednostka sterująco-obrazująca Cyfrowa stabilizacja obrazu Kamera półkulowa obejmująca przestrzeń nad pojazdem Rozszerzona rzeczywistość również z danymi zewnętrznymi (np. dodawanie notatek) Integracja z istniejącymi kamerami pojazdu Przesyłanie danych do istniejących systemów celowniczych Automatyczne nadawanie alarmów do sieci pojazdu Fuzja obrazów (termiczne i w pasmie widzialnym) 					
Pole widzenia	360° / 77° (w poziomie) i 49° (w pionie) (+ opcjonalna kamera półkulowa)						
Kamera termiczna							
Długość fali	LWIR (8 do 14 μm)						
Pole widzenia	64° (poz.) / 49° (pion)						
Kamera dzienna							
Detektor	Kolorowy CMOS						
Pole widzenia	95° (poz.) / 77° (pion)						
Dane elektryczne*					Warunki otoczenia*		
Zasilanie	Nominalne 24V DC				Temperatura pracy	zgodnie z MIL-STD-810 E	
Interfejs	obsługa NGVA HW; Ethernet; 3G-SDI, ...	Próby środowiskowe	zgodnie z MIL-STD-810 G				
Wymiary ogólne	ICM dla widoku do przodu i do tyłu	ICM do widoku na lewo i prawo	CIPU	2 x PSU			
Wymiary w mm (Szer x Wys x Gł)	wstępne 414 x 160 x 304	wstępne 480 x 160 x 314	wstępne 426 x 280 x 490	wstępne 300 x 110 x 260			
Masa	ok. 11 kg	ok. 12 kg	ok. 35 kg	każda ok. 11 kg			
Zasięg*/**			Cały system, teoretyczny				
Czujnik	Termiczny	Dzienny	Pobór mocy	Typowa wartość: 400 W (WSTĘPNE) Maks.: 1 kW (szczytowy, WSTĘPNE) IP68 / IP66K (ICM) IP54 (CIPU)			
Wykrywanie ludzi	450 m	900 m					
Rozpoznawanie ludzi	150 m	300 m					
Identyfikacja ludzi	80 m	150 m					
*może ulec zmianom technicznym; dane na podstawie obecnego etapu rozwoju							
** Model analityczny TRM4v2 Instytutu Fraunhofer							



Płynna świadomość sytuacyjna 360°



Zintegrowany moduł kamery



Możliwość integracji Threat-Sense firmy Pearson Engineering – identyfikacja uzbrojenia za pomocą sztucznej inteligencji