Zestaw do nawigacji w warunkach braku sygnału GNSS. Łączy on możliwości precyzyjnego inercyjnego AHRS (systemu określania orientacji i kursu) o nazwie POLAR-300 z funkcjami systemu nawigacji wizyjnej VNS01. Integracja ta umożliwia nawigację metodą zliczeniową (dead reckoning) przy minimalnym dryfie.

Efektem jest wysoka dokładność nawigacji bez dostępu do GNSS, utrzymująca błąd na poziomie zaledwie 1% przebytego dystansu.

Wymagania: autopilot serii VECTOR lub autopilot własny.

Zestaw do szybkiego wdrożenia nawigacji optycznej. Zawiera sensor optyczny, sensor AHRS i akcesoria do szybkiego prototypowania.

Dwie ścieżki integracji: łatwa (z autopilotem VECTOR) oraz trudniejsza, z własnym autopilotem (np. zgodnym z ArduPilot).

zastosowania	- nawigacja UAV w warunkach zakłóceń - UAV kategorii NATO I/II
kluczowe parametry	- nie wymaga wgrania map - dryf 1% na nieznanym terenie - dryf 0% na znanym terenie - MIL-STD-461F MIL-STD-810F - certyfikat pochodzenia EU
mechaniczne	- POLAR-300 waga: 76 gram - VNS01 waga: 100 g - temp. pracy: -40 do +85 C
sensor AHRS	- Roll/Pitch: < 0.5° - Heading : < 1° - zużycie energii: 1 W
sensor GNSS	- GPS GLO BDS GAL L1, 5 Hz, PPS - kompas 2-antenowy: < 0,4 °
wynikowa dokładność nawigacji:	- w nieznanym terenie: 1% trasy - w znanym terenie: bez dryfu bezwzględna dokł. z GNSS: 2,5 m bezwzględna dokł. bez GNSS: 5 m *) *): lot na wysokości 50 m

sensor optyczny

sensor AHRS

akcesoria do szybkiego prototypowania