

Vozidlo LOV – CBRN

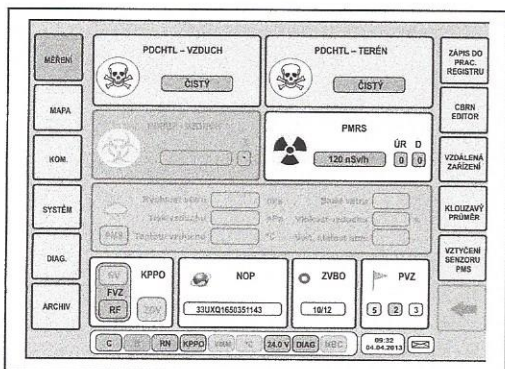
Výsledek aplikovaného výzkumu

Souprava lehkého obrněného vozidla S-LOV-CBRN

Je tvořena z průzkumného lehkého obrněného vozidla LOV-CBRN a přívěsu P-LOV-CBRN. Souprava může být využita jako celek na pozorovacím stanovišti, nebo vozidlo a přívěs lze použít odděleně, při potřebě současného vedení mobilního CBRN průzkumu v jedné lokalitě a CBRN monitorování v druhé lokalitě. V kabině se nachází pracoviště velitele osádky a pracoviště řidiče. Kontejner obsahuje senzory a klíčové prvky palubního informačního systému, speciální chemické nástavby a kombinovaného podsystému přetlakové ochrany osádky. Střeška kontejneru slouží jako platforma pro vnější lafetaci sdružené zbraňové stanice.



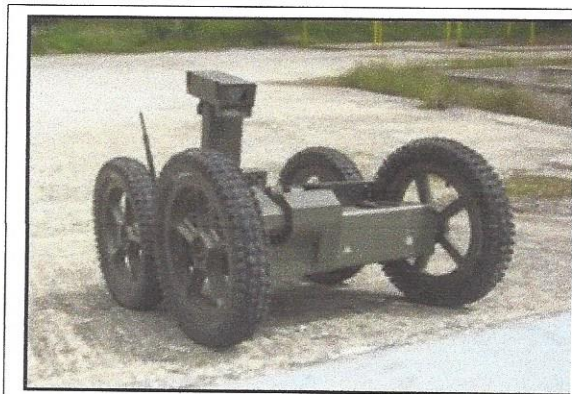
Palubní informační systém



je základním automatizačním prvkem vozidla a hlavním informačním zdrojem osádky. Ve spojení s pozorovacím podsystémem umožňuje veliteli vizuální pozorování zájmového prostoru. Využitím dat poskytuje osádce údaje o aktuální CBRN situaci na pozici vozidla, okamžité chemické, radiační, vizuální a akustické situaci v místě průzkumného robotu a aktuální CBR situaci na pozici výnosného monitorovacího modulu. Zabezpečuje varování osádky před chemickou, biologickou a radioaktivní kontaminací. Řídí činnost kombinovaného podsystému přetlakové ochrany. Umožňuje automatické i manuální sestavení zpráv o CBRN situaci, jejich automatické i manuální odeslání prostřednictvím rádiové stanice nebo kabelové sítě nadřazenému veliteli. Základním vstupním a výstupním prvkem pro obsluhu komponent PIS je grafické uživatelské rozhraní dotykové obrazovky zobrazovací jednotky velitele. V součinnosti s dílčími spínači a klávesnicí ovládacího pultu velitele zabezpečuje intuitivní přístup velitele k jednotlivým funkcím aplikačního programového vybavení.

Průzkumný robotický podsystém

je určen pro chemický, radiační, vizuální a akustický průzkum. Podsystém tvoří čtyřkolový robot, řídicí stanice a ruční ovladač robotu. Ovladač umožňuje řízení směru a rychlosti pohybu robotu, ovládání kamer, sensorového manipulátoru a odběr vzorku atmosféry. Veškerou manipulaci s robotem, včetně výjezdu z transportního prostoru kontejneru účelové nástavby vozidla LOV-CBRN a návratu robotu zpět, zajišťuje velitel osádky dálkově ze svého místa v budce vozidla.



Externí zařízení CBRN průzkumu

slouží pro rozšíření detekčních kapacit vozidla na rozvinutém pozorovacím stanovišti. Soupravu tvoří výnosná meteorologická stanice, výnosný CBRN monitorovací modul a výnosný detektor potenciálně biologických aerosolů. Je určen pro dálkové bezobslužné monitorování chemické, biologické, radiační a meteorologické situace. Umožňuje i lokální provoz s odečtem a zpracováním údajů obsluhou. Naměřená data mohou být předávána bezdrátově nebo kabelem v síti Ethernet.

