C-UAV

Detekce, Lokalizace, Identifikace, Sledování

Tomáš Thoř

DETEKCE

MALÁ STOPA

Nízký let, rychlost, reakční čas

RF SIGNÁL

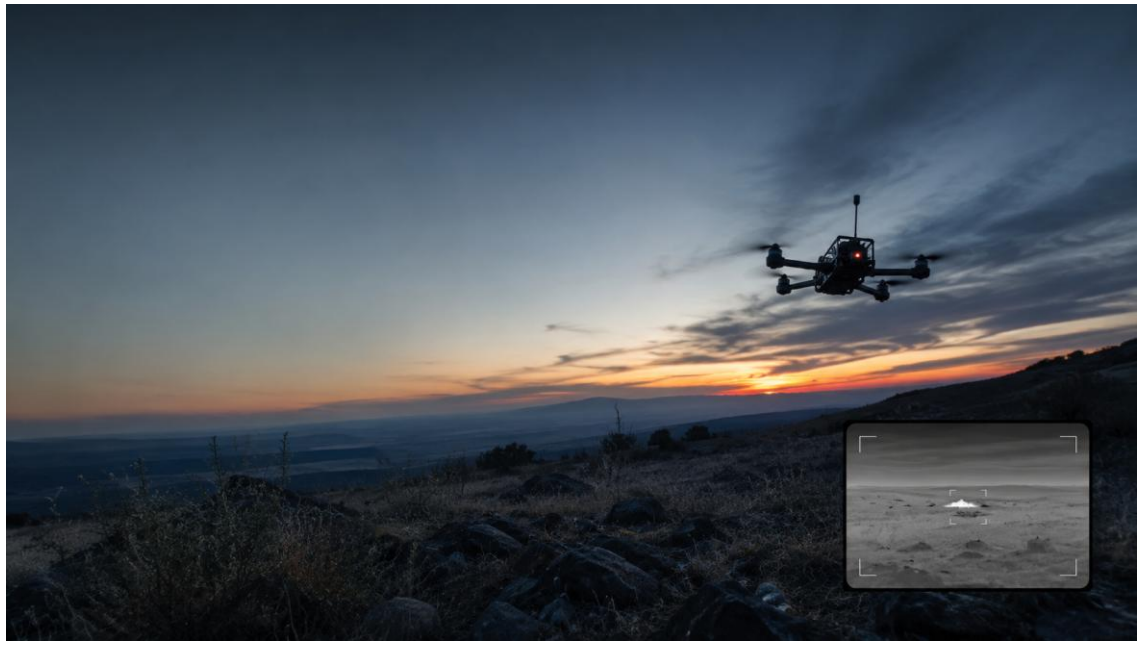
Optické / autonomní řízení omezuje rušení

SVĚTLO

Noc a protisvětlo ztěžuje EO detekci

POZADÍ

Terén, mraky, šum zvyšují falešné poplachy



DETEKCE

MALÁ STOPA

Nízký let, rychlost, reakční čas

RF SIGNÁL

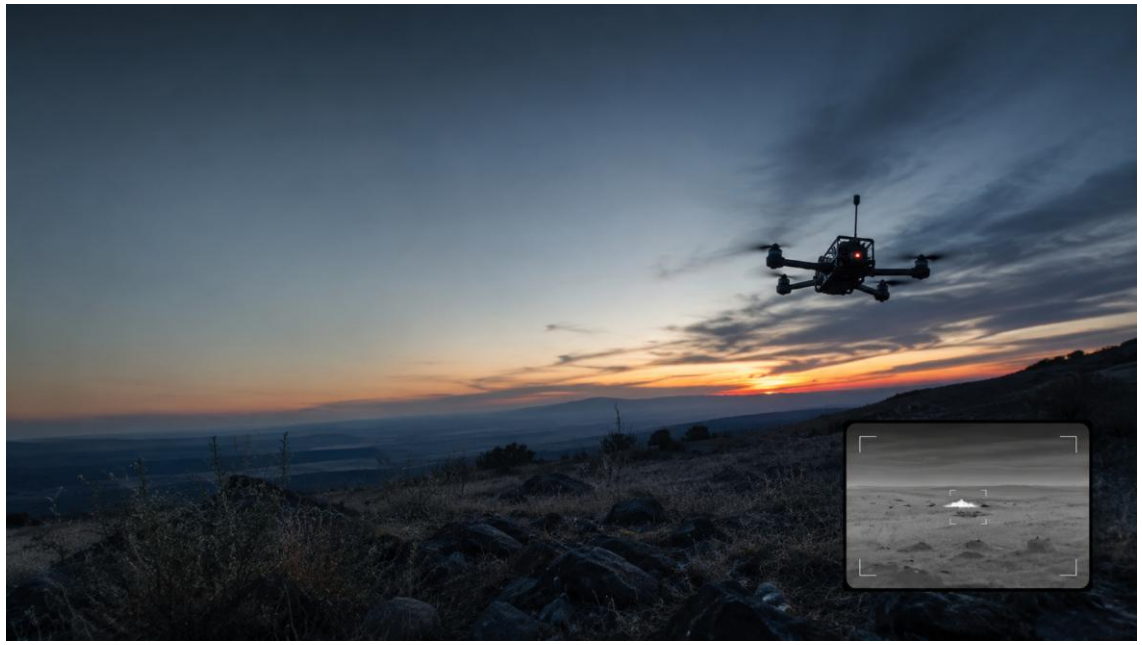
Optické / autonomní řízení omezuje rušení

SVĚTLO

Noc a protisvětlo ztěžuje EO detekci

POZADÍ

Terén, mraky, šum zvyšují falešné poplachy



DETEKCE

MALÁ STOPA

Nízký let, rychlost, reakční čas

RF SIGNÁL

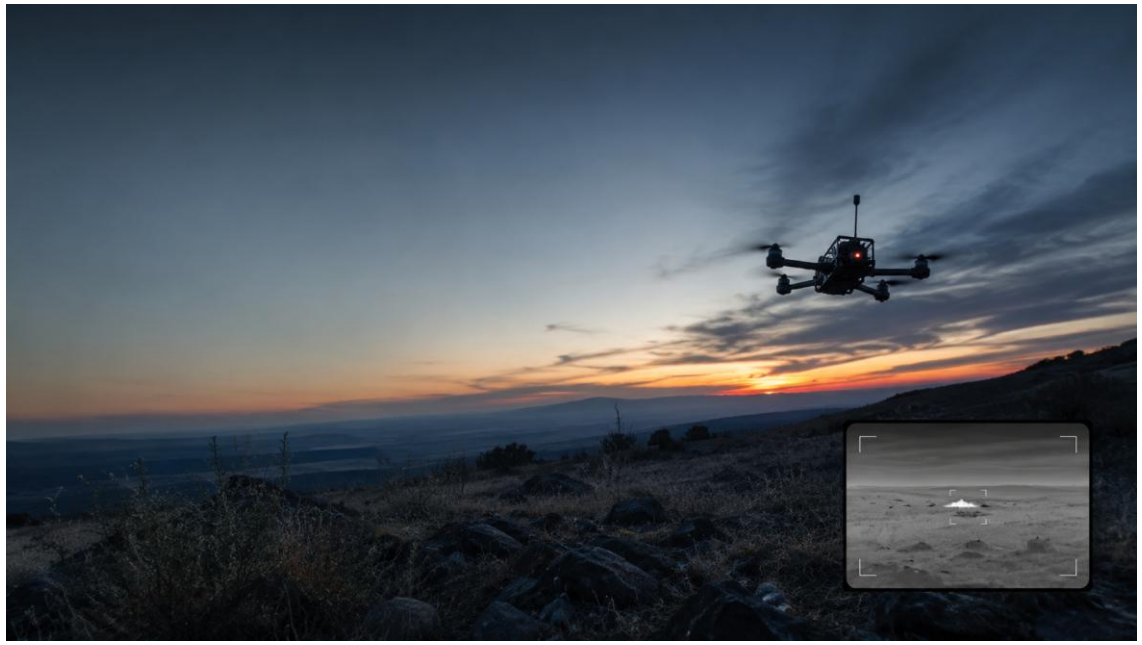
Optické / autonomní řízení omezuje rušení

SVĚTLO

Noc a protisvětlo ztěžuje EO detekci

POZADÍ

Terén, mraky, šum zvyšují falešné poplachy



DETEKCE

MALÁ STOPA

Nízký let, rychlost, reakční čas

RF SIGNÁL

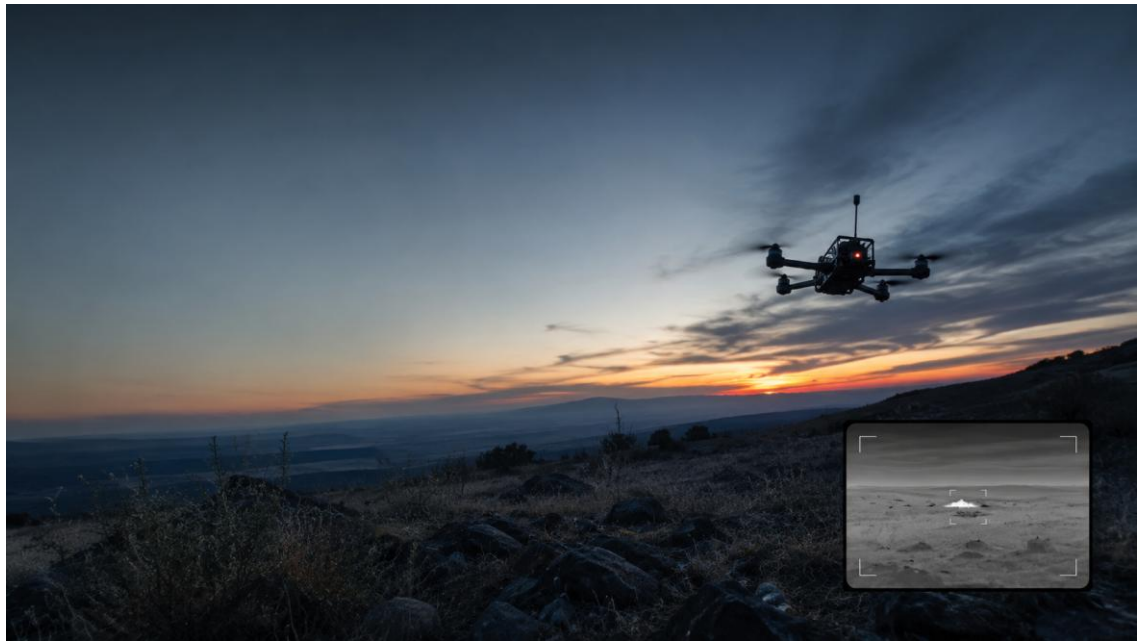
Optické / autonomní řízení omezuje rušení

SVĚTLO

Noc a protisvětlo ztěžuje EO detekci

POZADÍ

Terén, mraky, šum zvyšují falešné poplachy



SENZOROVÝ ŘETĚZEC C-UAV

01

Detekce / CUE

Radar / RF / akustika

Robin IRIS / Dedrone

02

EO / IR

VIS + MWIR / LWIR

OpenWorks / Teledyne

03

Tracking

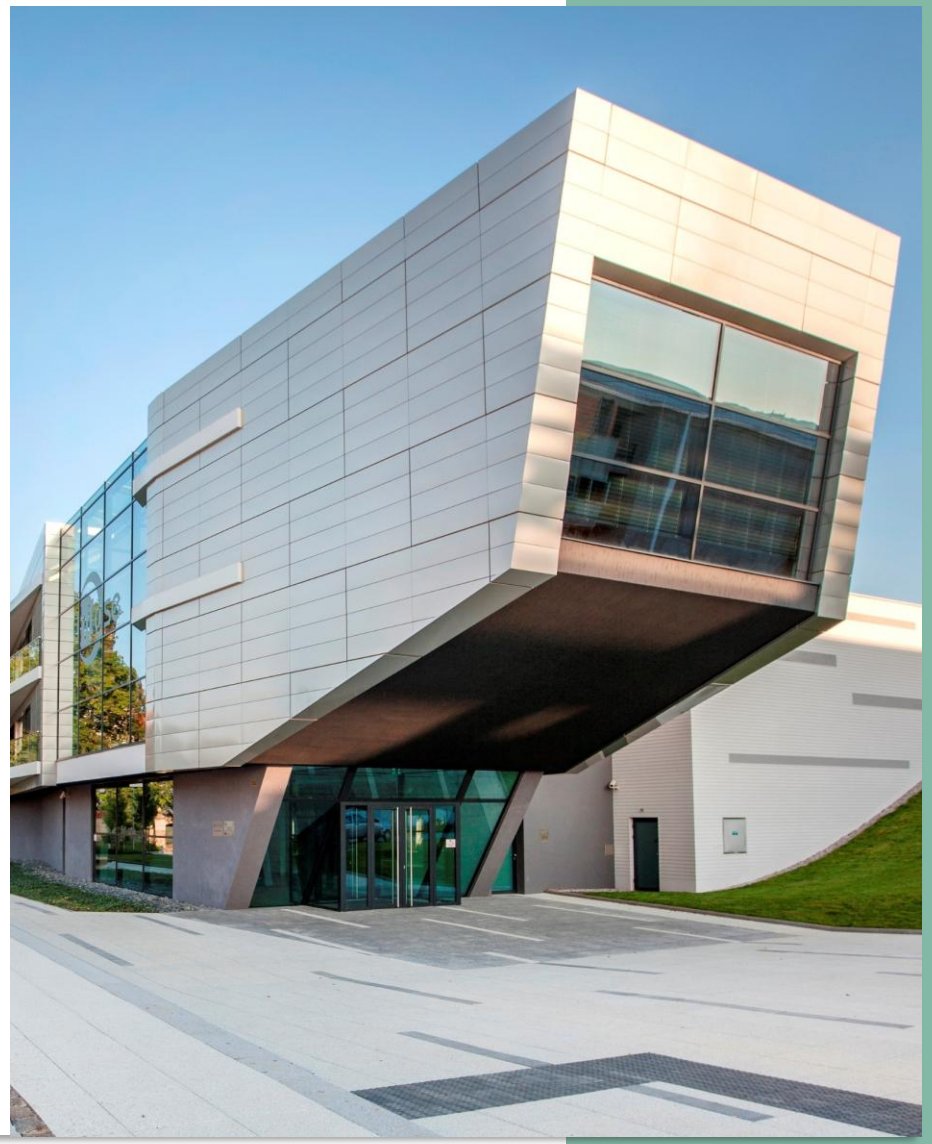
Detekce + konstantní ID

DroneSentry-C2

04

Laser

LRF / označení cíle

THANK YOU!

Tomáš thoř