

Title (en)

Modular, networked naval fire control system with a device for compensating for the pointing errors.

Title (de)

Modulares, vernetztes Marine-Feuerleitsystem mit einer Vorrichtung zur Kompensation der Ausrichtfehler.

Title (fr)

Système de conduite de tir naval, modulaire et maillé avec un dispositif de compensation d'erreurs de pointage.

Publication

EP 0383043 A1 19900822 (DE)

Application

EP 90101076 A 19900119

Priority

CH 54189 A 19890216

Abstract (en)

The naval fire control system preferably contains several subsystems each having a target acquisition module (TMi) and at least one effector module (GMi). The subsystems and/or the modules are comprehensively networked with one another (DATEN-BUS) and contain means for compensating for static, quasi-static and dynamic pointing errors. The data determined by the corresponding sensors are evaluated, and the compensation parameters between the individual subsystems and/or between the device modules (TMi, GMi) representing pointing errors are determined, by at least one computer unit (COMP). Processing these motion data allows the dynamic position changes between the subsystems or devices to be taken into consideration during operation. Permanent monitoring is preferably carried out by a safety or control system which automatically or indirectly leads to an optimised coupling of effector modules (GMi) and target acquisition modules (TMi). <IMAGE>

Abstract (de)

Das Marine-Feuerleitsystem enthält vorzugsweise mehrere Subsysteme mit je einem Zielerfassungsmodul (TMi) und mindestens einem Effektormodul (GMi). Die Subsysteme und/oder die Module sind untereinander umfassend vernetzt (DATEN-BUS) und enthalten Mittel zur Kompensation statischer, quasi-statischer und dynamischer Ausrichtfehler. Durch mindestens eine Rechneinheit (COMP) werden die durch die entsprechenden Sensoren ermittelten Daten ausgewertet und die Ausrichtfehler repräsentierenden Kompensationsparameter zwischen den einzelnen Subsystemen und/oder zwischen den Gerätemodulen (TMi, GMi) bestimmt. Die Verarbeitung dieser Bewegungsdaten erlaubt es, die dynamischen Lageänderungen zwischen den Subsystemen bzw. Geräten im Betrieb zu berücksichtigen. Vorzugsweise findet eine permanente Überwachung durch ein Sicherheits- bzw. Steuersystem statt, welche automatisch oder mittelbar zu einer optimierten Koppelung von Effektormodulen (GMi) und Zielerfassungsmodulen (TMi) führt.

IPC 1-7

F41G 5/20; F41G 5/26

IPC 8 full level

F41G 5/20 (2006.01); **F41G 5/26** (2006.01)

CPC (source: EP KR US)

F41G 5/20 (2013.01 - EP KR US); **F41G 5/26** (2013.01 - EP KR US)

Citation (search report)

- [X] US 3803387 A 19740409 - LACKOWSKI D
- [A] DE 2125780 A1 19721207 - LICENTIA GMBH
- [A] DE 1236806 B 19670316 - PLATH FABRIK NAUTISCHER INSTR
- [AD] GB 2112965 A 19830727 - BLOHM VOSS AG
- [A] EP 0082539 A1 19830629 - BLOHM VOSS AG [DE]

Cited by

EP1340957A3; FR2929700A1; EP1217324A1; EP0977003A1; EP1371931A1; EP0502771A1; FR2673712A1; US5321631A; EP0852326A1; EP0502770A1; FR2673711A1; US5305236A; US6853349B1; US7110101B2; US6467388B1

Designated contracting state (EPC)

BE CH DE DK ES FR GB GR IT LI NL SE

DOCDB simple family (publication)

EP 0383043 A1 19900822; BR 9000697 A 19910122; CA 2009662 A1 19900816; KR 900013416 A 19900905; US 5072389 A 19911210

DOCDB simple family (application)

EP 90101076 A 19900119; BR 9000697 A 19900215; CA 2009662 A 19900209; KR 900001650 A 19900208; US 47677490 A 19900208