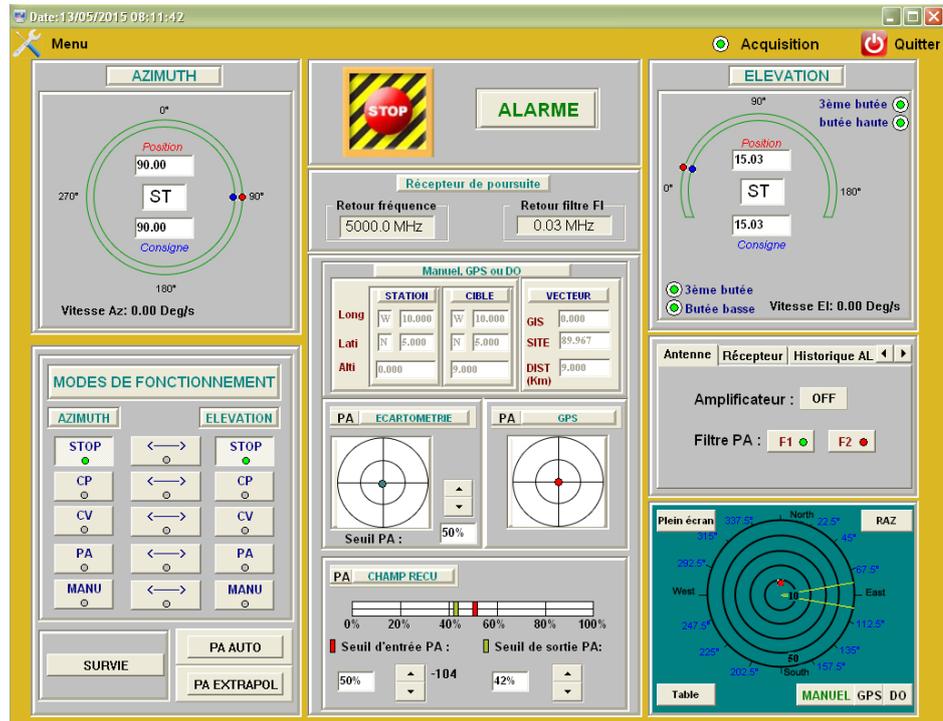


IHM de pilotage POCXXX



Modes de fonctionnement	Description
STOP	Arrêt des asservissements. Les freins sont activés. Le positionneur s'arrête sur l'axe sélectionné
CP	Commande de position , Le positionneur rallie la position souhaitée
CV	Commande de vitesse , Le positionneur tourne à la vitesse souhaitée
Manuel	Le positionneur rallie la cible sur 2 axes. Les vecteurs site et gisement sont calculés en fonction des coordonnées Lat./Long station et cible entrées manuellement
GPS	L'ACU calcul les angles Site et/ou Gisement à travers les informations GPS cibles reçues par liaison RS232 ou TCP/IP selon la norme NMEA 0183. Les coordonnées de la cible sont affichées à l'écran
TLE	L'ACU calcul les angles Site et/ou Gisement à travers les informations contenues dans le fichier de TLE.
PA	Poursuite automatique , Suivi de la cible à partir des informations d'écartométrie
PA assistée par GPS	Aide à la poursuite automatique. En cas de décrochage en PA, le système peut basculer automatiquement en poursuite GPS puis revenir en PA dès lors que la station est revenue sur la cible
Suivi de trajectoire	Avec mode PA, en cas de perte de signal l'antenne continue de poursuivre en site et gisement à partir des vitesse extrapolées
Program Track	Suivi d'une trajectoire suivant un fichier de point au format défini par le client cadencé à 100ms
Points fixes	Possibilité d'enregistrer des positions site et gisement dans un tableau.
Survie	Le positionneur oriente l'antenne à site 90°. Les freins sont appliqués en site et gisement.