



Système de pilotage de sous-marin

Le système permet de contrôler l'attitude d'un sous-marin en cap et en immersion.

LE SYSTEME COMPREND

- Console de pilotage permettant :
 - Pilotage en mode automatique
 - Pilotage en mode manuel
 - Surveillance normale
 - Surveillance d'urgence
 - Contrôle des boucles d'asservissement des barres
 - Commandes de propulsion, de pesée et d'assiette
 - Diagnostic à bord
- Boucles d'asservissement des barres avec :
 - Servovalves de contrôle des vérins de barres
 - Capteurs de position des barres
- Tests d'intégration et essais en usine :
 - Tests des performances des asservissements des barres sur banc d'essais hydraulique
 - Intégration et tests du système
 - Plate-forme de validation
- Console d'entraînement à bord :
 - Modélisation de manœuvrabilité du sous-marin
 - Génération de défauts et incidents
 - Scénario d'entraînement au pilotage
- Intégration à bord et assistance aux tests :
 - Mise en route
 - Mise en service
 - Assistance technique aux essais en mer et à quai
- Maintenance :
 - Documentation (fiabilité, conduite, diagnostic, réparation, etc.)
 - Formation à la maintenance
 - Logistique
 - Diagnostic et outils de réparation
 - Plate-forme de test



CARACTERISTIQUES PRINCIPALES

- Conception modulaire et compacte
- Ségrégation de fonction ←————→ sécurité
- Architecture « OPSYS » ←————→ conception automate prouvée, haut niveau informatique
- Surveillance à bord, outils de diagnostic ↔ faibles coûts de maintenance
- Tests complets en usine sur plate-forme ↔ faibles coûts de réglage et de mise en service
- Outils de modélisation de pilotage ←————→ système d'entraînement à bord et formation de l'équipage
- Adaptation des mimiques du client

Les caractéristiques sont données à titre indicatif et susceptibles d'être modifiées sans préavis