



LEONARDO CANADA

VISION

Navigazione resiliente in ambienti privi di segnale GPS o con segnale di qualità ridotta

 **LEONARDO**



Soluzione avanzata di pianificazione e simulazione delle missioni progettata per consentire la navigazione in ambienti privi di copertura GNSS o contesi. Sfrutta la navigazione basata su EO/IR supportata da sensori IMU, radar e LiDAR simulati.

Funzionalità della piattaforma

Pianificazione delle missioni

Pianifica e simula le missioni utilizzando ambienti 2D e 3D con definizione dei waypoint a infrarossi.

Convalida della navigazione

Sviluppa e convalida gli algoritmi di navigazione attraverso dati multisensoriali.

Generazione della traiettoria di volo

Generazione di file di pianificazione della missione a supporto dell'esecuzione della rotta e della continuità della missione senza navigazione satellitare.

Generazione di scene

Generazione realistica di scene, analisi di rilevamento e rapida convalida della traiettoria di volo in spazi di battaglia complessi.



Piano di sviluppo del prodotto

2.0

Vision 2.0

Pianificazione della navigazione di volo per velivoli con carichi utili EOIR

2.1

Vision 2.1

Raccomandazione automatica di punti di riferimento EOIR rilevabili rispetto alle traiettorie di volo

2.2

Vision 2.2

Analisi della deviazione dalla traiettoria di volo durante la navigazione a stima con IMU

2.3

Vision 2.3

Generazione della traiettoria di volo con zone di interdizione al volo e vincoli operativi

Future

Funzionalità future

SLAM, supporto al volo autonomo, fusione dei sensori, visualizzazione operativa del volo

Dati di contatto

Théo Smith

Responsabile dello sviluppo commerciale

theo.smith@leonardocompany.ca

+1 613 608 6673

