

ลั้บมาก

สารบัญ

	หน้า
บทที่ 1 แนะนำระบบ	1
1.1 แนะนำระบบควบคุมบังคับบัญชา การสื่อสารและการข่าวกรอง (C ³ I)	1
1.2 แนะนำระบบ Data Link	6
บทที่ 2 หน้าจอหลักของระบบ C ³ I (C ³ I Main Screen)	13
2.1 หน้าจอและองค์ประกอบ (Screen element)	13
2.2 ส่วนเครื่องมือควบคุมการแสดงผลแผนที่ (Map Control)	14
2.3 ส่วนการส่งข้อความ (Short Message)	27
บทที่ 3 ส่วนชุดคำสั่งระบบ (System Function)	29
3.1 การ พิมพ์แผนที่บริเวณที่ต้องการ (Map Printing)	29
3.2 การออกจากระบบ (System Exit)	30
บทที่ 4 ส่วนชุดคำสั่งแสดงผล (View Function)	31
4.1 การแสดงเป้าหมาย (Track)	32
4.2 การแสดงชื่อของกองกำลัง (Track Information)	33
4.3 การแสดงชื่อของข้อมูลการข่าว (Intelligence)	34
4.4 การแสดง Tool Box และ เลือกดูส่วนประกอบของ Tool Box	35
4.5 การแสดงตาราง Grid latitude และ Grid Longitude	37
4.6 การแสดงภาพ 3 มิติ (3D Terrain)	38
4.7 การแสดงภาพ 3 มิติ โดยกำหนดเส้นทาง (3D Fly Through)	38
บทที่ 5 ส่วนชุดคำสั่ง เครื่องมือควบคุมระบบ (Tools Function)	39
5.1 การแสดงแผ่นบริวาร (Overlay Display)	39
5.2 การรับส่งข่าว (Message System)	42
5.3 การประชุมทางไกล (Video Tele Conference)	43
5.4 การควบคุมข้อมูลข่าวกรอง (Intelligence)	45
5.5 ประวัติการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย (Track History)	47
5.6 การรับ-ส่งคำสั่งผู้บังคับบัญชา	48
5.7 ส่วนการคัดกรองเป้าหมาย และการคัดกรองหน่วย	50
5.8 Data Link (Link -P)	53
5.9 การส่งข้อมูลให้กับระบบควบคุมการยิง	55
5.10 การปรับแต่งส่วนแสดงผลและคำนวณ	57
5.11 การกำหนดจุดอ้างอิง (Reference Points)	67
5.12 การแสดงผลให้ทุกจอภาพดูพื้นที่เดียวกัน (Screen Synchronization)	69
5.13 การรับข้อมูลจากระบบ JADDIN	73

ลั้บมาก

ล๊บบมาก

	หน้า
5.14 การเรียกดูสถานะของเรือข่าย C3I	75
5.15 การตั้งค่าอื่นๆ (Other Setting)	76
บทที่ 6 ส่วนชุดคำสั่งค้นหาเป้าหมาย (Search Function)	77
6.1 การค้นหาเป้าหมาย (Track Search)	77
6.2 การค้นหาสถานที่ทั่วไป (General Place Search)	89
6.3 การค้นหาหมู่บ้าน (Village Search)	92
6.4 การค้นหาหน่วย (Unit Search)	96
6.5 การค้นหาจุดแสดงเหตุการณ์ (Hot Spot Search)	99
6.6 การค้นหาโดยกำหนดพิกัด (Search by using Coordinates)	102
บทที่ 7 ส่วนชุดคำสั่ง การสร้าง (New Function)	103
7.1 การสร้างเป้าหมายประเภทหน่วย	105
7.2 การสร้างเป้าหมายประเภทจุดสังเกตการณ์	107
7.3 การสร้างเป้าหมายประเภท Track/ Local Track	109
7.4 การสร้างเป้าหมายประเภท Bearing/ Local Bearing	111
7.5 การสร้างเป้าหมายประเภท Circle/ Local Bearing	113
7.6 การสร้างเป้าหมายประเภท FOC/ Local FOC	115
7.7 การเลือกเป้าหมายอ้างอิง	117
7.8 การกำหนดพิกัด	119
7.9 การกำหนดสัญลักษณ์เป้าหมาย	124
บทที่ 8 ส่วนของการแก้ไข ลบ แสดงชื่อเป้าหมายบนแผนที่ (Track Modification)	125
8.1 การแก้ไขเป้าหมายประเภทหน่วย	125
8.2 การแก้ไขเป้าหมายประเภทจุดสังเกตการณ์	126
8.3 การแก้ไขเป้าหมายประเภท Track/ Local Track	128
8.4 การแก้ไขเป้าหมายประเภท Bearing/ Local Track	129
8.5 การแก้ไขเป้าหมายประเภท Circle/ Local Circle	131
8.6 การแก้ไขเป้าหมายประเภท FOC/ Local FOC	132
8.7 การลบเป้าหมาย	133
8.8 การกำหนด Option	134
8.9 การแสดงชื่อและการซ่อนชื่อ	135
8.10 การดูรายละเอียดเกี่ยวกับเป้าหมาย	136
บทที่ 9 ส่วนชุดคำสั่ง การคำนวณ (Calculation Function)	137
9.1 การคำนวณการหาระยะทาง เข้ม ความเร็ว (Bearing and Distance)	138
9.2 การคำนวณหาจุดเฉียดของตำแหน่งบนแผนที่ (Closest Point of Approach - CPA)	139

ล๊บบมาก

ลั้บมาก

	หน้า
9.3 การคำนวณหาเข็มและเวลา ก่อนถึงจุดปะทะที่ต้องการ (Course and Time to Intercept)	140
9.4 การคำนวณหาทิศทาง และความเร็วที่ดีที่สุด (Course and Speed Made Good)	141
9.5 การวัดระยะทางรวม และเวลาที่ใช้ในการเดินทาง (Cumulative Distance)	142
9.6 การคำนวณตำแหน่งของเป้าล่วงหน้า (Dead Reckoning)	143
9.7 การคำนวณหารัศมี (Furthest on Circle – FOC)	144
9.8 การยกเลิกการคำนวณ (Clear Solution)	145
บทที่ 10 ส่วนชุดคำสั่ง การฝึกตามสถานการณ์ (Training Function)	147
10.1 การกำหนดพิกัดของเป้า (Navigate)	147
10.2 การบันทึกสถานการณ์ (Save)	149
10.3 การเรียกสถานการณ์กลับคืน (Restore)	149
10.4 การกำหนดค่าการฝึก (Training Mode Settings)	150
10.5 การแสดงชื่อเป้าหมายต่างๆ (Track Monitoring)	156
ภาคผนวก อุปกรณ์เครื่องรับส่งวิทยุ	158

ลั้บมาก