

CR-PX11B

Radar à impulsion Doppler à réseau phasé longue portée en bande X

Spécifications techniques



Image à titre indicatif uniquement. La couleur de finition est personnalisable sur demande : teinte sable désert, gris tactique, motifs de camouflage, etc.

Version du document : V3.1 (20260520)

Version	Date	Description
V1.0	2025-10-18	Version initiale.
V2.0	2026-03-16	Spécifications mises à jour selon la dernière configuration de production ; ajout de la liste de colisage.
V3.1	2026-05-20	Images du produit et structure du document révisées ; ajout des sections maintenance, transport et service ; corrections rédactionnelles mineures.



Sommaire

1	Présentation du produit	3
2	Fonctions principales.....	4
3	Spécifications techniques	5
3.1	Performances de base et précision	5
3.2	Interface électrique	5
3.3	Caractéristiques physiques et environnementales.....	5
4	Dimensions de l'équipement.....	7
5	Liste de livraison	8
6	Maintenance	9
6.1	Calendrier de maintenance	9
6.2	Contenu de la maintenance.....	9
7	Transport et stockage.....	10
7.1	Exigences de transport	10
7.2	Exigences de stockage.....	10
8	Service après-vente.....	11



1 Présentation du produit

Le CR-PX11B est un radar à réseau phasé longue portée en bande X reposant sur une architecture impulsion Doppler entièrement cohérente à semi-conducteurs, assurant la détection et l'alerte précoce tous temps des cibles basses, lentes et petites (LSS) au-delà de 10km (RCS 0.01m², drone).

Grâce à l'apprentissage automatique et à une classification par IA fondée sur les caractéristiques micro-Doppler et de trajectoire, le radar détecte et classe efficacement les cibles basses, lentes et petites (LSS) telles que les drones, avions légers, hélicoptères, paramoteurs, dirigeables et ballons, avec un taux de fausse alarme extrêmement faible.

Le panneau unique monté sur tourelle combine le balayage mécanique et le balayage électronique bidimensionnel pour une couverture à 360° en azimuth et une mise à jour rapide des cibles. Sa longue portée convient à la surveillance basse altitude de vastes zones, à la surveillance des frontières et des côtes et aux réseaux de commandement et de contrôle anti-drones.



2 Fonctions principales

Détection et couverture

- Performances de détection élevées avec un faible taux de fausse alarme ; détection stable des drones manœuvrants ;
- La suppression du clutter de pluie et de nuages permet un fonctionnement tous temps ;
- Le balayage mécanique combiné au balayage électronique bidimensionnel couvre l'intégralité de l'espace aérien à 360° et les secteurs prioritaires ;
- La couverture en élévation, la cadence de mise à jour des cibles et la portée instrumentale sont configurables par logiciel.

Suivi et classification

- Poursuite par balayage mécanique et poursuite TAS par balayage électronique ;
- La classification par IA fondée sur les caractéristiques micro-Doppler et de trajectoire identifie les drones, les oiseaux, les personnes et les véhicules ;
- Positionnement des cibles sur carte, affichage et relecture des pistes, avec lecture de la distance, de l'azimut, de l'élévation et de la vitesse.

Données et exploitation

- Enregistrement et stockage des plots, des pistes et des données d'état du radar, avec fonctions de relecture et d'interrogation ;
- L'apprentissage automatique s'adapte à l'environnement — le radar fonctionne dès la mise sous tension, sans réglage de paramètres ;
- Positionnement et orientation autonomes avec compensation automatique de tangage et de roulis ;
- Surveillance en temps réel de l'état de fonctionnement.



3 Spécifications techniques

3.1 Performances de base et précision

Élément	Paramètre
Bande de fréquence	Bande X (9.2GHz ~ 9.8GHz)
Portée de détection	$\geq 10\text{km}$ (RCS 0.01m^2 , drone)
Zone aveugle	$\leq 200\text{m}$
Mode de fonctionnement	Balayage mécanique + balayage électronique 2D
Couverture de recherche	Mécanique : azimut $0^\circ \sim 360^\circ$, élévation $0^\circ \sim 60^\circ$ (configurable selon la mission) ; électronique : azimut $-45^\circ \sim 45^\circ$, élévation $0^\circ \sim 60^\circ$ (configurable selon la mission)
Poursuite	Poursuite par balayage mécanique / TAS par balayage électronique
Cibles suivies TAS	≥ 6
Altitude minimale de détection	$\leq 10\text{m}$
Plage de vitesses	$1\text{m/s} \sim 100\text{m/s}$
Taux de rafraîchissement	Mécanique $\leq 5\text{s}$; électronique $\leq 4\text{s}$ (couverture en élévation 30°)
Résolution	Distance $\leq 15\text{m}$, azimut $\leq 6^\circ$, élévation $\leq 4^\circ$
Précision de recherche (RMS)	Distance $\leq 10\text{m}$, azimut $\leq 0.4^\circ$, élévation $\leq 0.4^\circ$
Précision de poursuite (RMS)	Distance $\leq 10\text{m}$, azimut $\leq 0.3^\circ$, élévation $\leq 0.3^\circ$
Capacité de cibles	≥ 500 cibles

3.2 Interface électrique

Élément	Paramètre
Communication	Ethernet RJ45
Alimentation	AC220V / DC24V
Consommation	$\leq 1300\text{W}$

3.3 Caractéristiques physiques et environnementales

Élément	Paramètre
Poids	$\leq 38\text{kg}$ (poids net, hors alimentation et câbles)
Dimensions	$\leq 785 \times 340 \times 220\text{mm}$
Température de fonctionnement	$-40^\circ\text{C} \sim +60^\circ\text{C}$

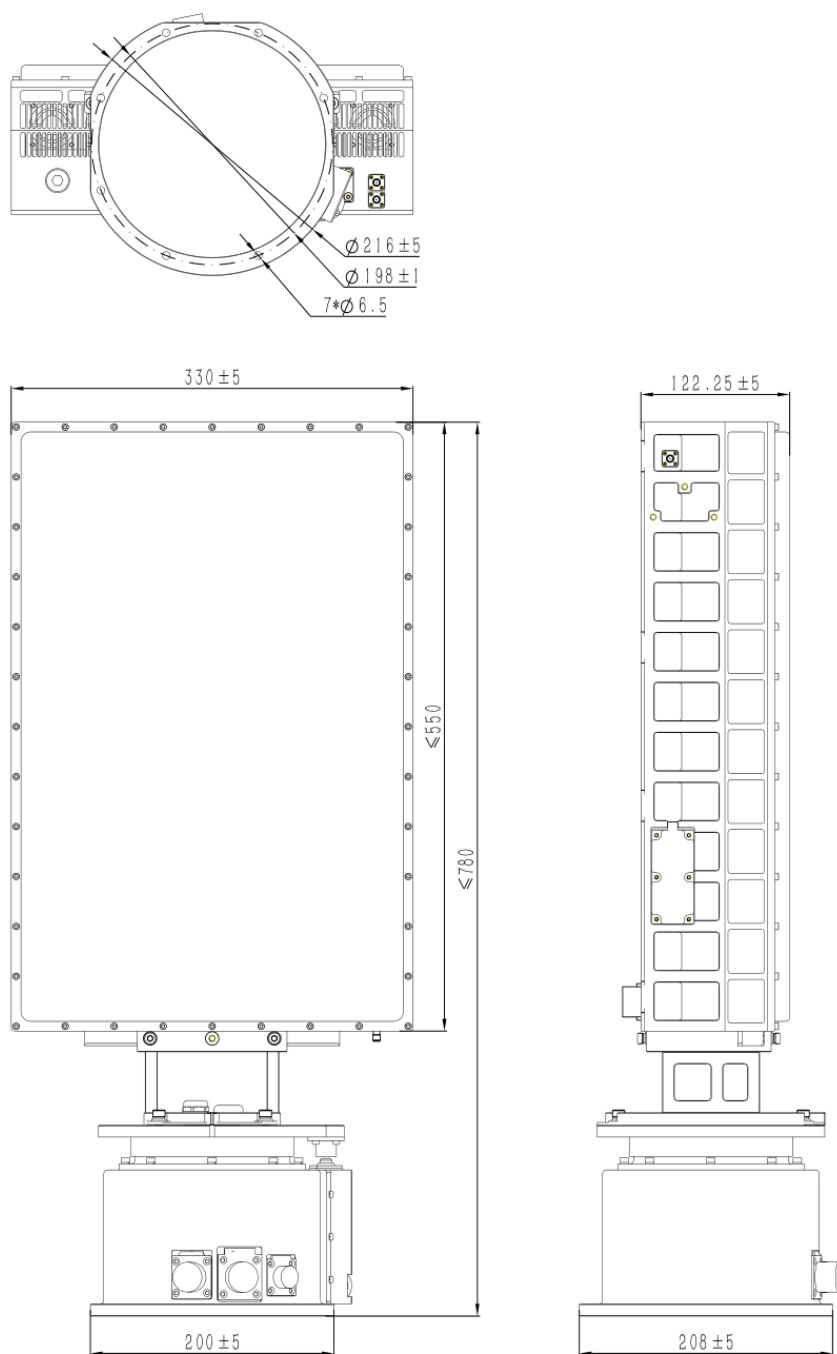


Élément	Paramètre
Indice de protection	IP66

Les spécifications ci-dessus sont des valeurs nominales typiques ; les valeurs réelles sont soumises au contrat de produit et à l'accord technique.



4 Dimensions de l'équipement



CR-PX11B dimensions structurelles et d'installation (unité : mm)



5 Liste de livraison

N°	Article	Unité	Qté
1	Face d'antenne du radar	Unité	1
2	Tourelle servo	Jeu	1
3	Adaptateur secteur AC/DC	Jeu	1
4	Câble Ethernet	Pc	1
5	Antenne GPS (avec câble)	Paire	1
6	Accessoires de montage	Jeu	1
7	Certificat de produit	Copie	1
8	Manuel d'utilisation et de maintenance	Copie	1
9	Logiciel d'affichage et de contrôle et protocole de communication	Jeu	1



6 Maintenance

6.1 Calendrier de maintenance

Le calendrier de maintenance peut être déterminé en fonction des conditions réelles d'utilisation et doit en principe répondre aux exigences suivantes :

- a) Effectuer une maintenance après le transport et avant utilisation ;
- b) Pour les radars stockés, effectuer une maintenance tous les 3 mois.

6.2 Contenu de la maintenance

- a) Vérifier l'aspect et l'intégralité de l'équipement ; vérifier l'absence de rouille ou de fissures sur l'installation, la solidité du montage et les risques potentiels de sécurité de la plateforme d'installation ;
- b) Mettre l'équipement sous tension et effectuer un test de fonctionnement pour s'assurer de l'absence d'alarme radar anormale ;
- c) Essuyer la poussière et les taches sur les boîtiers de la face d'antenne du radar, de la tourelle servo et du module d'alimentation avec un chiffon sec et propre ;
- d) Après 2 ans de fonctionnement effectif de la tourelle, veuillez contacter le fabricant pour maintenance et remplacement.



7 Transport et stockage

7.1 Exigences de transport

- L'équipement peut être transporté par route, rail ou air. Un emballage antichoc dans des caisses dédiées est requis pendant le transport.

7.2 Exigences de stockage

7.2.1 Environnement de stockage

Les produits emballés doivent être stockés dans les conditions environnementales suivantes afin de garantir leur durée de vie :

- a) Température : -40°C ~ +70°C ;
- b) Humidité relative : pas plus de 85 % (à 25°C) ;
- c) L'entrepôt doit être exempt d'acides, d'alcalis et d'autres gaz corrosifs nuisibles à l'équipement ; pendant le stockage, il ne doit y avoir ni vibration mécanique forte, ni choc, ni champ magnétique intense.

7.2.2 Durée de stockage

- Sauf disposition contraire du contrat, la durée de stockage de ce produit ne doit pas dépasser cinq ans à compter de la date de réception par le donneur d'ordre.



8 Service après-vente

- a) La période de garantie est de 1 an. Pendant cette période, si le produit est endommagé ou ne fonctionne pas normalement en raison de problèmes de qualité, le fabricant est tenu de le réparer ou de le remplacer gratuitement ;
- b) L'entreprise répond aux demandes de service après-vente des unités acheteuses dans un délai de 12 heures.