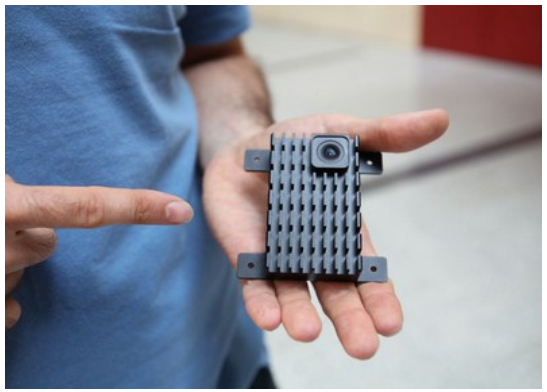
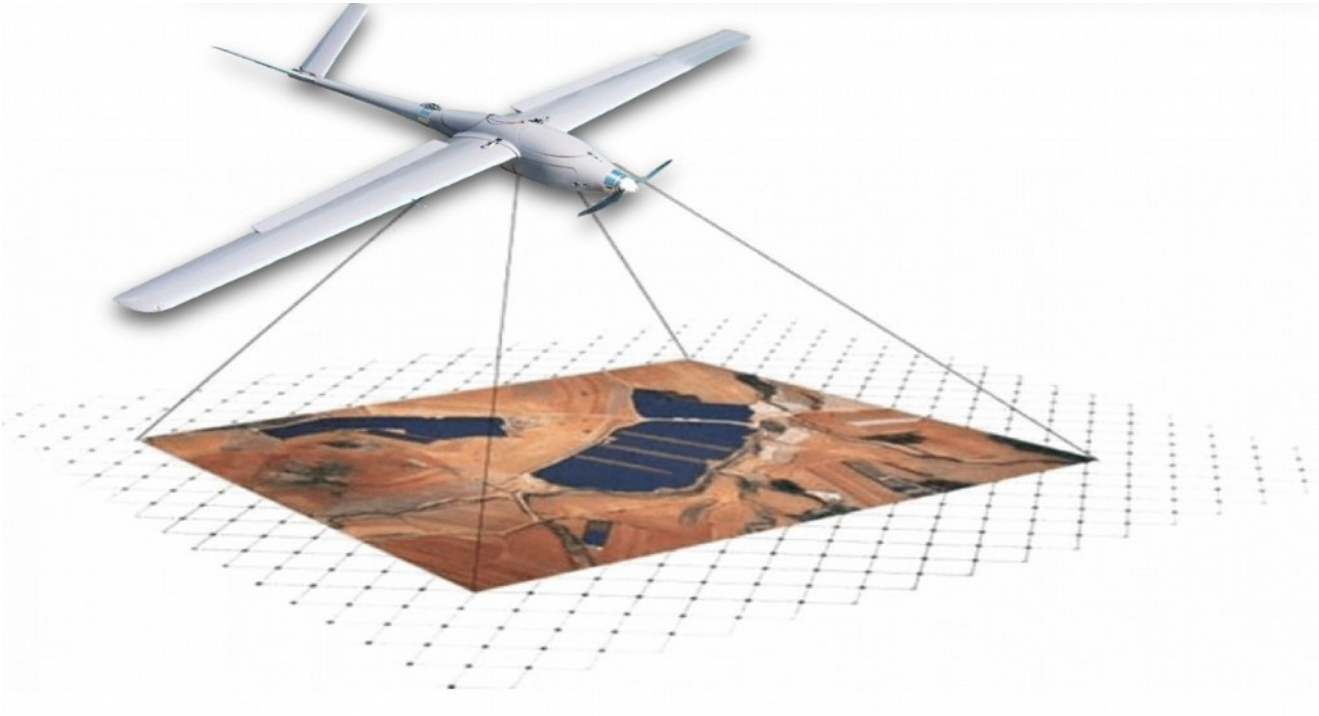
System nawigacji wizyjnej (VNS01) został zaprojektowany w celu ograniczenia narastającego błędu dryfu w układach nawigacji inercyjnej autopilotów VECTOR w sytuacjach braku sygnału GNSS.

System nawigacyjny przeszedł szereg testów z wykorzystaniem sprzętu C-UAS w różnorodnych scenariuszach zakłócania sygnału oraz ataków typu „spoofing". Mimo dużej intensywności tych działań, system utrzymał zdolność nawigacji i zrealizował misję bez zakłóceń.

komponenty zgodne są z normami MIL-STD-810F i MIL-STD-461F.

Zasada działania:

System nie wymaga wgrania map: autonomicznie tworzy własne mapy, rejestrując w czasie rzeczywistym obrazy za pomocą wbudowanej kamery, gdy dostępny jest prawidłowy sygnał GNSS. Te unikalne mapy są zapisywane w pamięci wewnętrznej, aby można było z nich skorzystać w przypadku utraty sygnału GNSS - w takim wypadku dryf może być zredukowany do zera.

Na nieznanym terenie system opiera się na precyzyjnym AHRS, redukując dryf do 1% przebytej trasy.

zastosowania	- nawigacja UAV w warunkach zakłóceń - UAV kategorii NATO I/II
kluczowe parametry	- nie wymaga wgrania map - dryf 1% na nieznanym terenie - dryf 0% na znanym terenie - MIL-STD-461F MIL-STD-810F - certyfikat pochodzenia EU