เครื่องฝึกจำลองยุทธ์ กองฝึกศูนย์ยุทธการ กองการฝึกกองเรือยุทธการ

Action Speed Tactical Trainer: ASTT

แผนกยุทธการและสื่อสาร

หัวข้อในการบรรยาย

1. ห้องสำหรับการฝึก

2. ส่วนประกอบของเครื่องฝึก

3. การใช้เครื่องฝึกเบื้องต้น

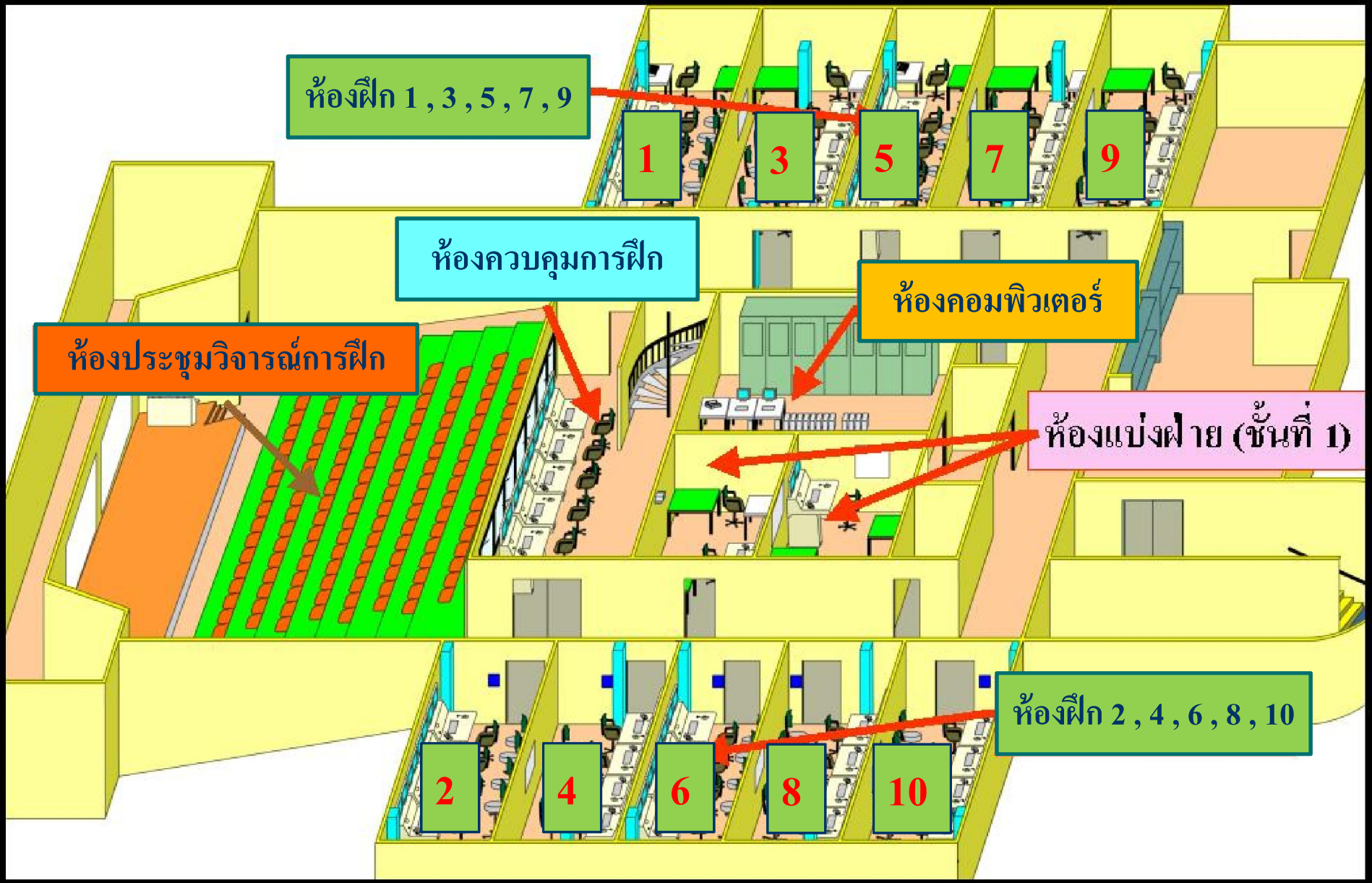
ห้องสำหรับการฝึก

1. ห้องควบคุมการฝึก (Exercise Control Room) จำนวน 1 ห้อง 5 MFC (1 MFC ประกอบด้วยจอ LCD จำนวน 2 จอ) สามารถทำการฝึกได้พร้อมกัน จำนวน 5 Exercise

2. ห้องผู้รับการฝึก (Trainee Cubicles) จำนวน 10 ห้อง ห้องละ 4 MFC

3. ห้องอื่น ๆ ห้องบรรยาย ห้องประชุมแบ่งฝ่าย ห้องคอมพิวเตอร์

ห้องฝึกต่างๆ ของระบบ ASTT

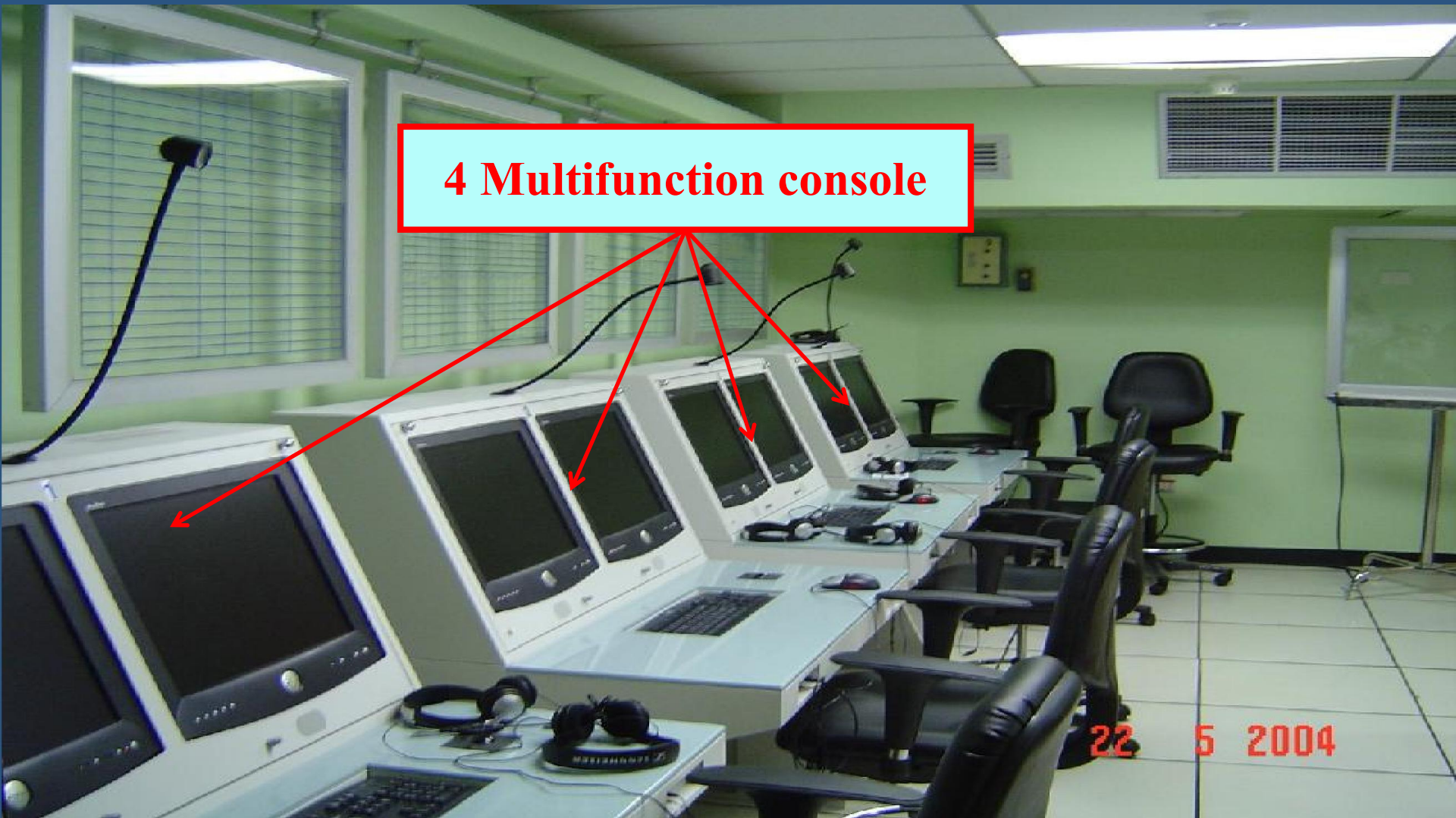


ห้องควบคุมการฝึก

(Exercise Control Room)

ห้องผู้รับการฝึก

(Trainee Cubicles)



ส่วนประกอบของเครื่องฝึก

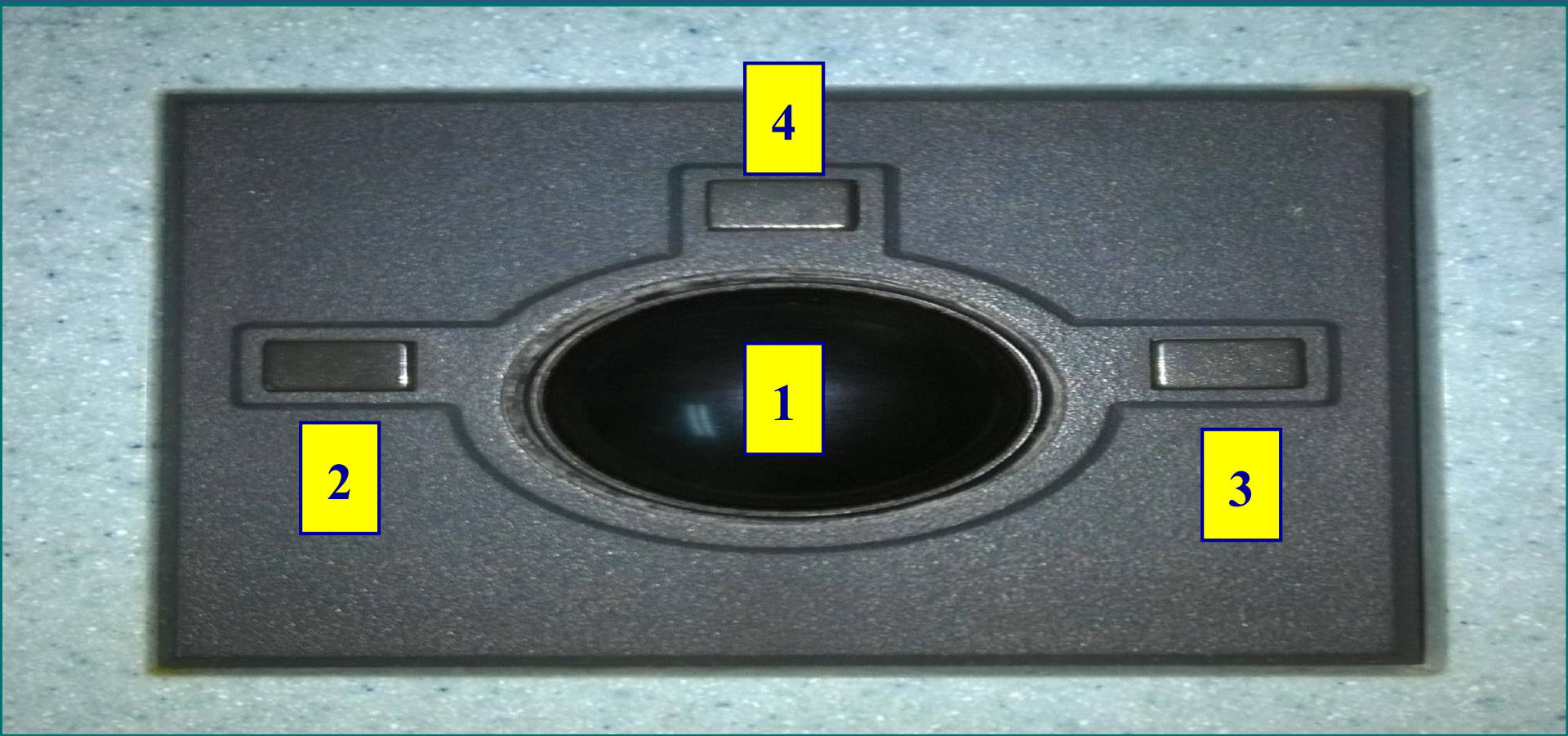
1 MFC ประกอบด้วย จอ LCD จำนวน 2 จอ

- (1) หมุนเพื่อเลื่อน Cursor ไปยังที่เราต้องการ (สามารถเลื่อนผ่านจด LCD ได้ทั้งสองจอ)

- (2) กดเพื่อตกลงหลังจากที่เราป้อนข้อมูลหรือทำสิ่งที่ต้องการเสร็จแล้ว (มีค่าเท่ากับ Apply หรือกด F9)

- (3) กดเพื่อเป็นการเรียกเมาส์กลับ และสำหรับบางคำสั่งที่ต้องใช้การคลิ๊กซ้ายหรือคลิ๊กขวา

- (4) กดเพื่อทำการลบสิ่งต่าง ๆ ที่ต้องการลบ (มีค่าเท่ากับการกด เมนู Drop)



การใช้เครื่องฝึกเบื้องต้น

- การใช้งานต่าง ๆ สำหรับผู้เข้ารับการฝึก ทราบถึงสิ่งที่ควรรู้ เบื้องต้น เช่น การหันเลี้ยวเรือ การเดินอุปกรณ์ตรวจจับ การใช้อาวุธ การติดต่อสื่อสาร ฯลฯ ซึ่งจะได้อธิบายดังต่อไปนี้
- 10 คำสั่งต่อไปนี้เป็นคำสั่งที่สำคัญและใช้งานบ่อยที่สุด ที่ผู้เข้ารับการฝึกควรทราบและใช้งานให้เกิดความชำนาญ คือ

1. การ Log In เพื่อเข้าเล่นเกมส์และการใช้งานเม้าท์
2. การเปลี่ยนเข็มความเร็วยาน
3. การเดินอุปกรณ์ตรวจจับต่าง ๆ ประจำยาน
4. การใช้แถบเมนูที่สำคัญทางจอด้านขวา

5. การ Track เป้า และการพิสูจน์ทราบเป้า (เปลี่ยนสีสัญลักษณ์)

6. การติดต่อสื่อสาร

7. การสร้างเป้าจำลอง และ การสร้างจุดอ้างอิงต่าง ๆ

8. การสร้างสี่เหลี่ยม , การสร้างวงกลมและการผูกเข้ากับยาน

9. การอ่านค่า ระยะ แบริ่ง และตำบลที่ แลต./ลอง.

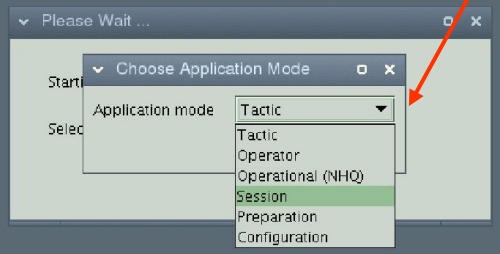
10. การใช้อาวุธ , การยิง Chaff

1. การ Log In เพื่อเข้าเล่นเกมส์และการใช้งานเม้าท์

Application mode เลือก Session แล้วกด Apply หรือ F9

กด MANU เลือกคำว่า

- Session + (Apply)



จอด้านซ้าย

การเข้าเกมส์

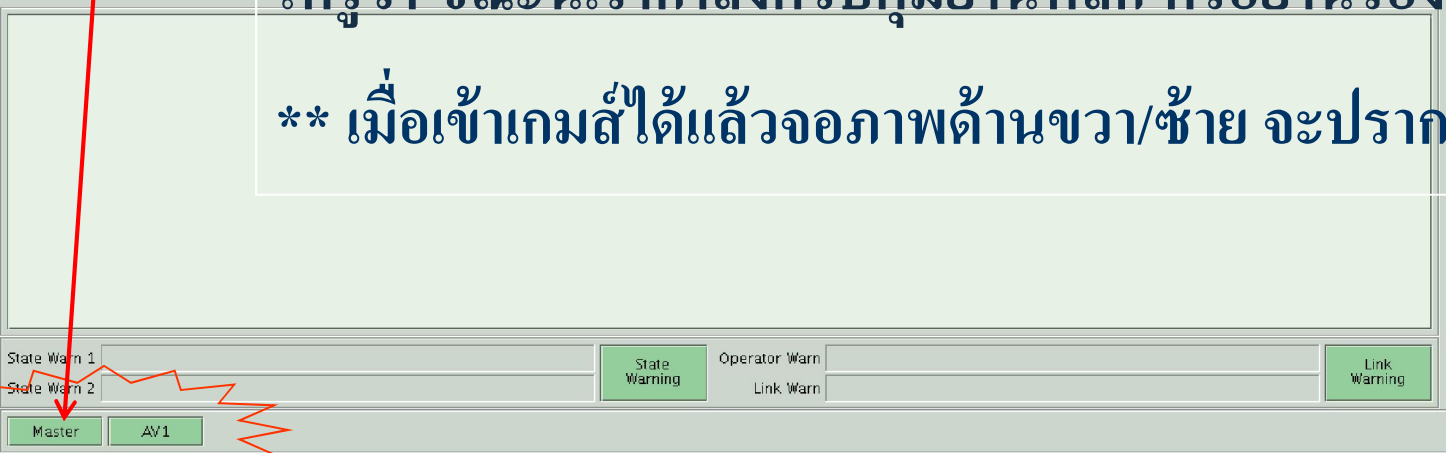
เมื่อห้องควบคุมการฝึกบอกให้เข้าเกมส์ให้คลิ๊กไปที่

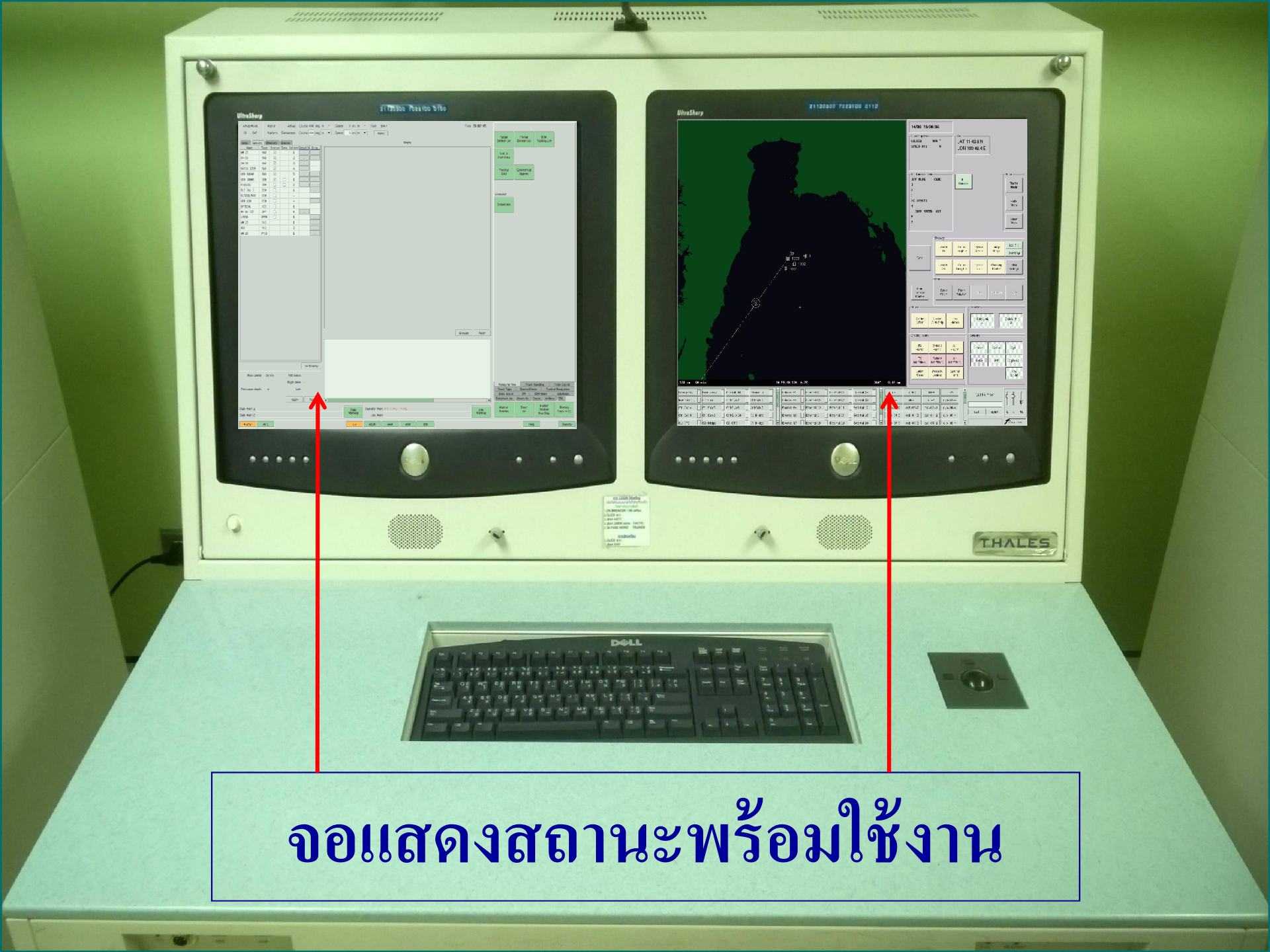
- Master = เข้าเพื่อเล่นเป็นยานหลัก (เรือเรา)

- AV1 = เข้าเพื่อเล่นเป็นยานรอง (เรือ/บ./ฮ.ที่เรือเราควบคุม

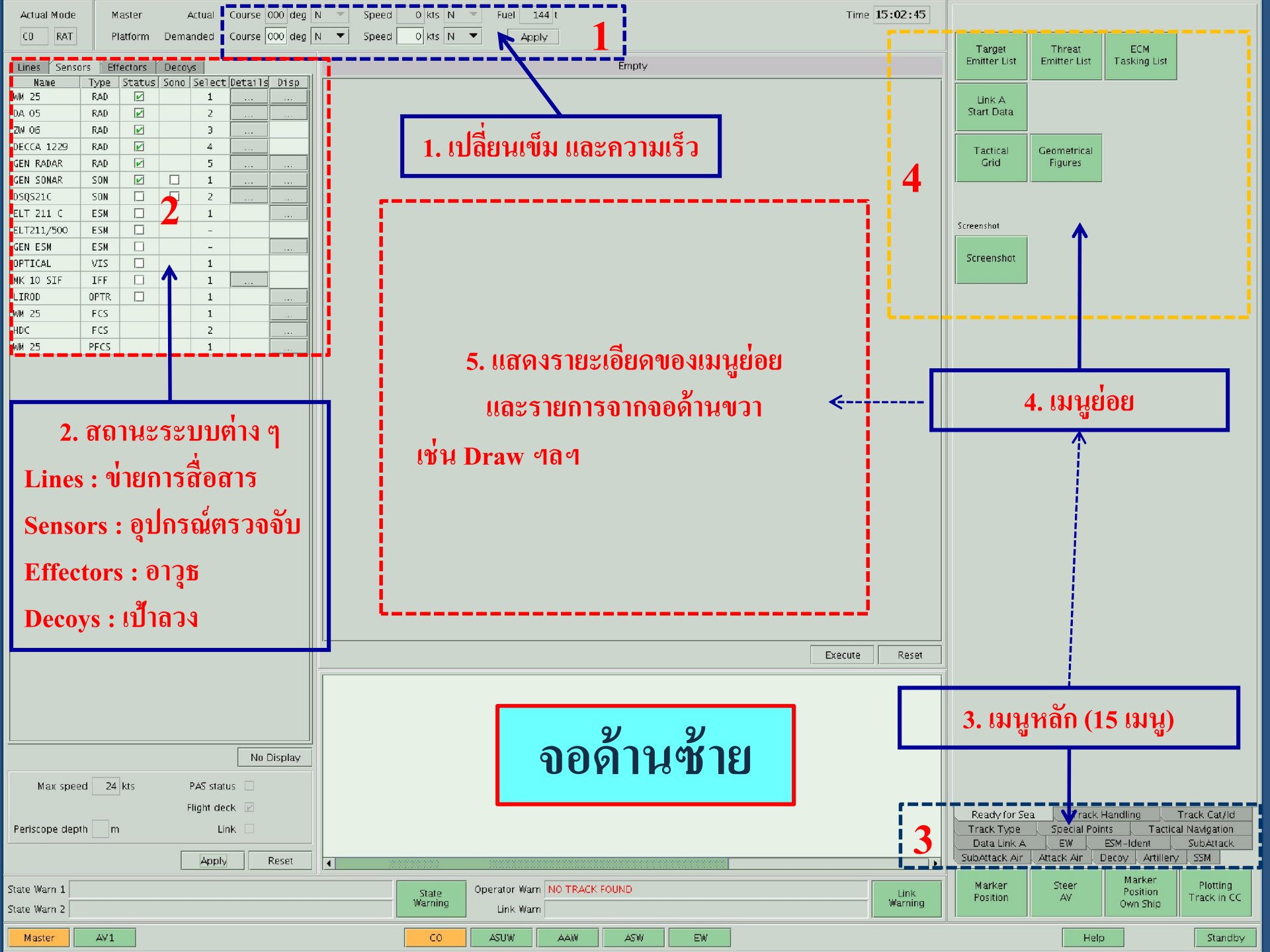
- เมื่อกด Master / AV1 จะปรากฏแถบ<u>สีเหลือง</u> แสดงว่าให้รู้ว่า ขณะนี้เรากำลังควบคุมยานหลัก หรือยานรอง

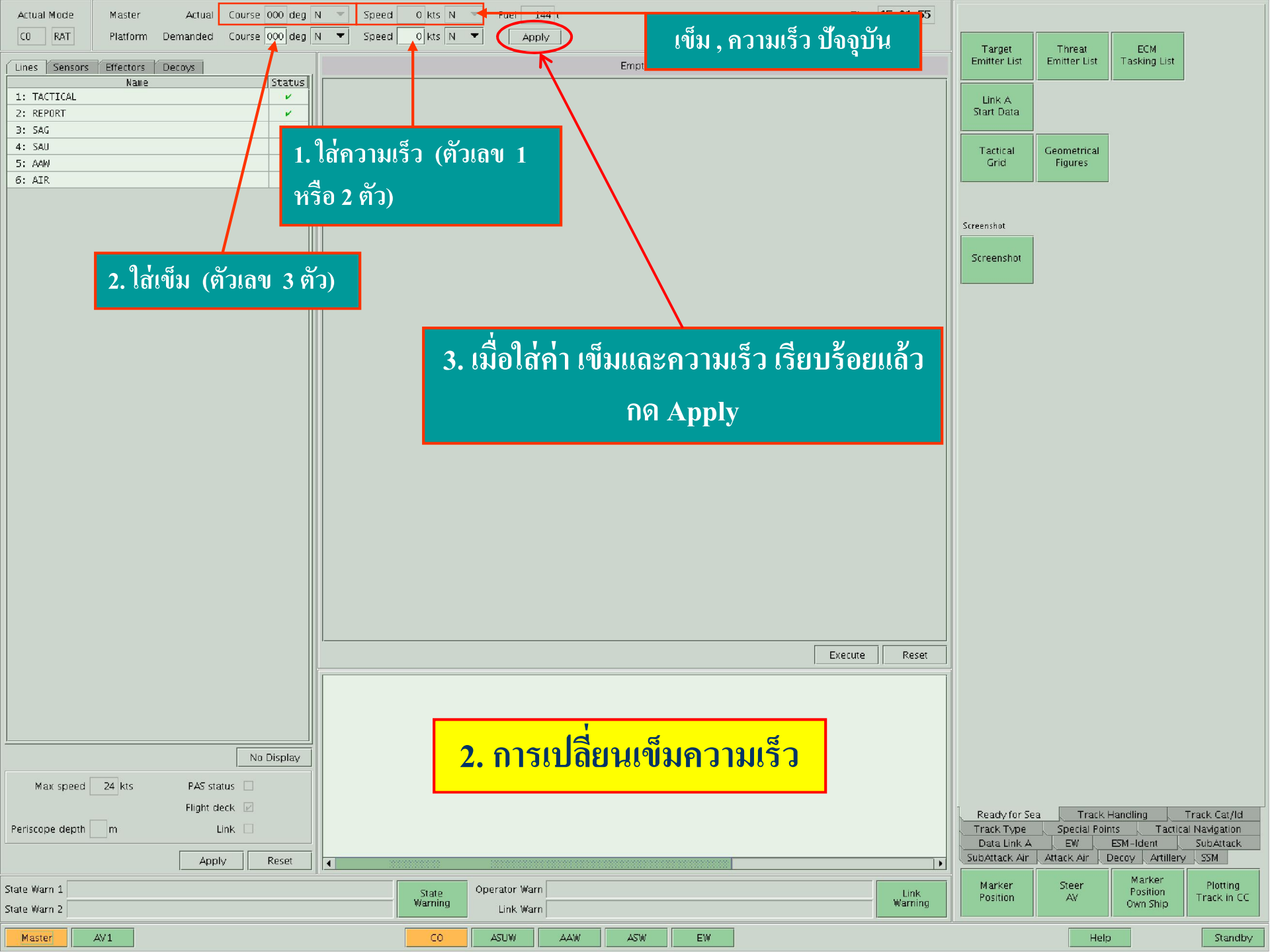
** เมื่อเข้าเกมส์ได้แล้วจอภาพด้านขวา/ซ้าย จะปรากฏภาพ

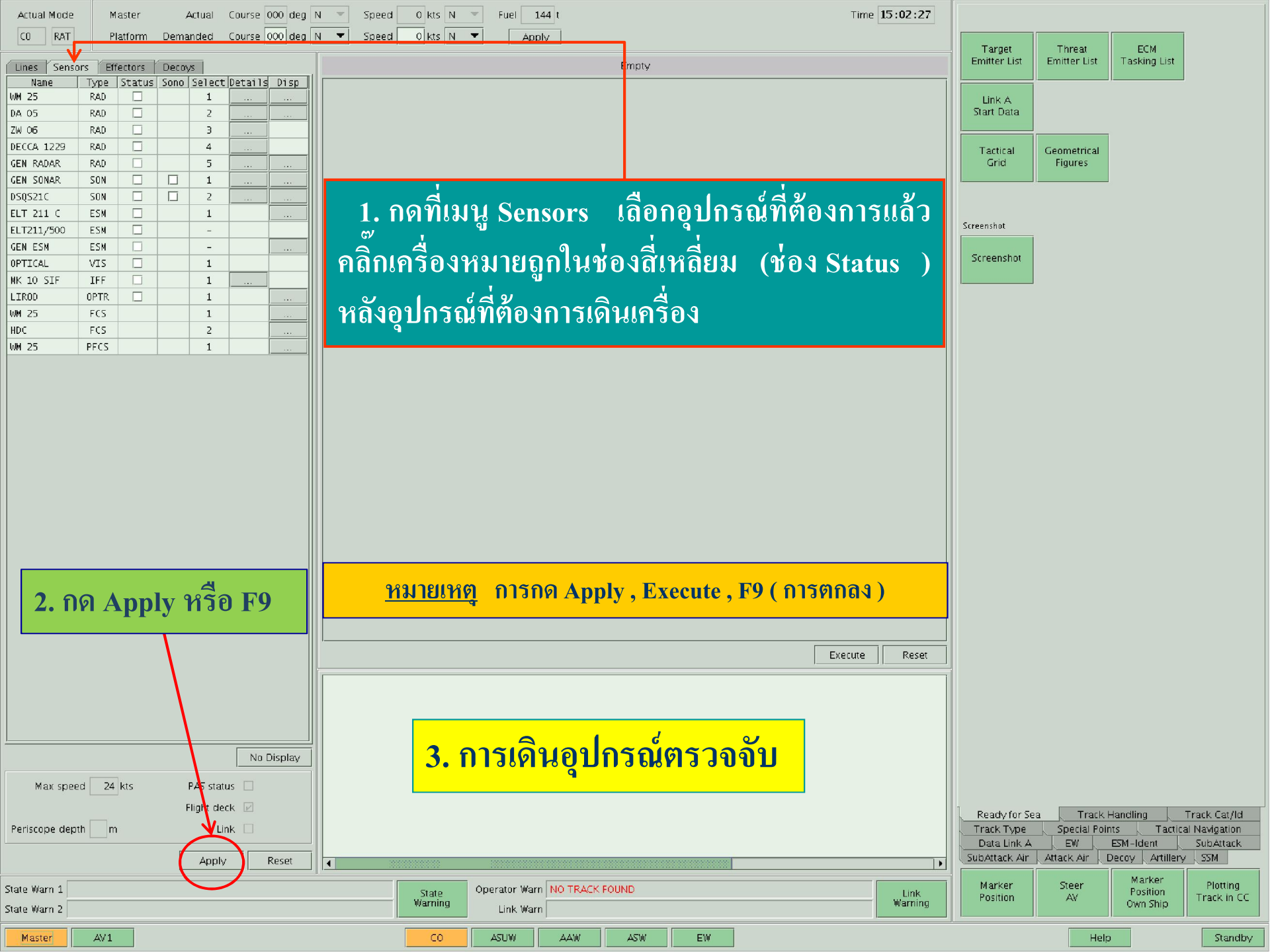


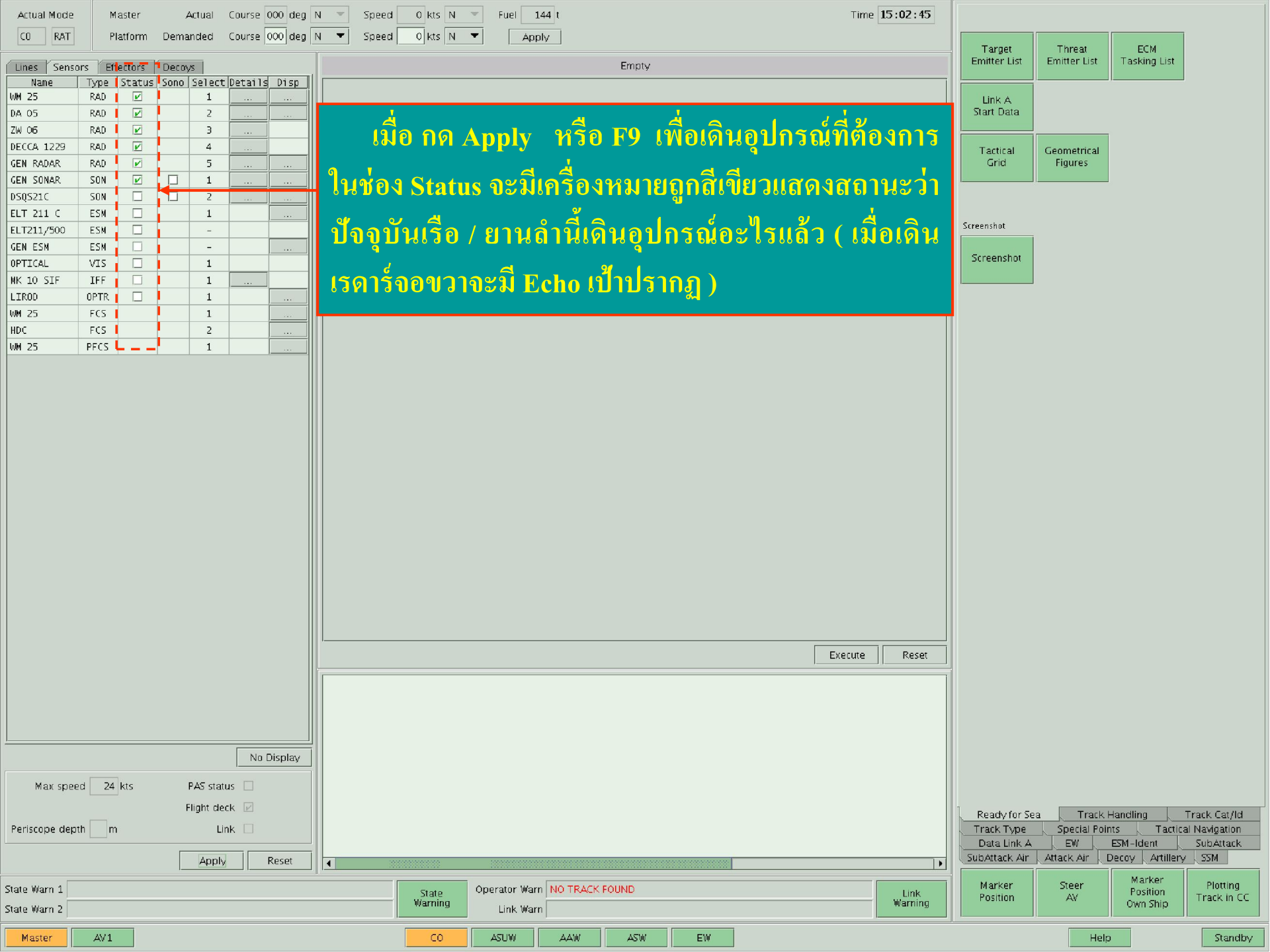


จอแสดงสถานะพร้อมใช้งาน


Actual Mode
CO
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 000 deg N
Speed 0 kts N
Fuel 144 t
Course 000 deg N
Speed 0 kts N
Apply
1
Time 15:02:45
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name Type Status Sono Select Details Disp
WM 25 RAD 1
DA 05 RAD 2
ZW 06 RAD 3
DECCA 1229 RAD 4
GEN RADAR RAD 5
GEN SONAR SON 1
DSQS21C SON 2
ELT 211 C ESM 1
ELT211/500 ESM
GEN ESM ESM
OPTICAL VIS 1
MK 10 SIF IFF 1
LIROD OPTR 1
WM 25 FCS 1
HDC FCS 2
WM 25 PFCS 1
2
Empty
1. เปลี่ยนเข็ม และความเร็ว
Target Emitter List
Threat Emitter List
ECM Tasking List
Link A Start Data
Tactical Grid
Geometrical Figures
Screenshot
Screenshot
4
5. แสดงรายละเอียดของเมนูย่อย
และรายการจากจอด้านขวา
เช่น Draw ฯลฯ
4. เมนูย่อย
Execute
Reset
2. สถานะระบบต่าง ๆ
Lines : ข่ายการสื่อสาร
Sensors : อุปกรณ์ตรวจจับ
Effectors : อาวุธ
Decoys : เป้าลวง
จอด้านซ้าย
3. เมนูหลัก (15 เมนู)
No Display
Max speed 24 kts
PAS status
Flight deck
Periscope depth m
Link
Apply
Reset
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
3
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
NO TRACK FOUND
Link Warn
Link Warning
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby


เข็ม , ความเร็ว ปัจจุบัน
1. ใส่ความเร็ว (ตัวเลข 1 หรือ 2 ตัว)
2. ใส่เข็ม (ตัวเลข 3 ตัว)
3. เมื่อใส่ค่า เข็มและความเร็ว เรียบร้อยแล้ว กด Apply
2. การเปลี่ยนเข็มความเร็ว
Actual Mode
Master
Platform
Actual
Demanded
Course
Speed
Apply
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name
Status
1: TACTICAL
2: REPORT
3: SAG
4: SAU
5: AAW
6: AIR
Execute
Reset
No Display
Max speed
PAS status
Flight deck
Periscope depth
Link
Apply
Reset
Target Emitter List
Threat Emitter List
ECM Tasking List
Link A Start Data
Tactical Grid
Geometrical Figures
Screenshot
Screenshot
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby


Actual Mode
CO
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 000 deg N
Course 000 deg N
Speed 0 kts N
Speed 0 kts N
Fuel 144 t
Apply
Time 15:02:27
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name Type Status Sono Select Details Disp
WM 25 RAD 1
DA 05 RAD 2
ZW 06 RAD 3
DECCA 1229 RAD 4
GEN RADAR RAD 5
GEN SONAR SON 1
DSQS21C SON 2
ELT 211 C ESM 1
ELT211/500 ESM -
GEN ESM ESM -
OPTICAL VIS 1
MK 10 SIF IFF 1
LIROD OPTR 1
WM 25 FCS 1
HDC FCS 2
WM 25 PFCS 1
Empty
1. กดที่เมนู Sensors เลือกอุปกรณ์ที่ต้องการแล้วคลิ๊กเครื่องหมายถูกในช่องสี่เหลี่ยม (ช่อง Status) หลังอุปกรณ์ที่ต้องการเดินเครื่อง
หมายเหตุ การกด Apply , Execute , F9 (การตกลง)
Execute
Reset
2. กด Apply หรือ F9
No Display
Max speed 24 kts
Periscope depth m
PAS status
Flight deck
Link
Apply
Reset
3. การเดินอุปกรณ์ตรวจจับ
Target Emitter List
Threat Emitter List
ECM Tasking List
Link A Start Data
Tactical Grid
Geometrical Figures
Screenshot
Screenshot
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
NO TRACK FOUND
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby


เมื่อ กด Apply หรือ F9 เพื่อเดินอุปกรณ์ที่ต้องการ
ในช่อง Status จะมีเครื่องหมายถูกสีเขียวแสดงสถานะว่า
ปัจจุบันเรือ / ยานลำนี้เดินอุปกรณ์อะไรแล้ว (เมื่อเดิน
เรดาร์จอขวาจะมี Echo เป้าปรากฏ)
Actual Mode
CO
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 000 deg N
Speed 0 kts N
Fuel 144 t
Apply
Time 15:02:45
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name
Type
Status
Sono
Select
Details
Disp
WM 25 RAD 1
DA 05 RAD 2
ZW 06 RAD 3
DECCA 1229 RAD 4
GEN RADAR RAD 5
GEN SONAR SON 1
DSQS21C SON 2
ELT 211 C ESM 1
ELT211/500 ESM -
GEN ESM ESM -
OPTICAL VIS 1
MK 10 SIF IFF 1
LIROD OPTR 1
WM 25 FCS 1
HDC FCS 2
WM 25 PFCS 1
Empty
Execute
Reset
Target Emitter List
Threat Emitter List
ECM Tasking List
Link A Start Data
Tactical Grid
Geometrical Figures
Screenshot
Screenshot
No Display
Max speed 24 kts
PAS status
Flight deck
Periscope depth m
Link
Apply
Reset
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
NO TRACK FOUND
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

14/09 15:06:36

Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0

Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

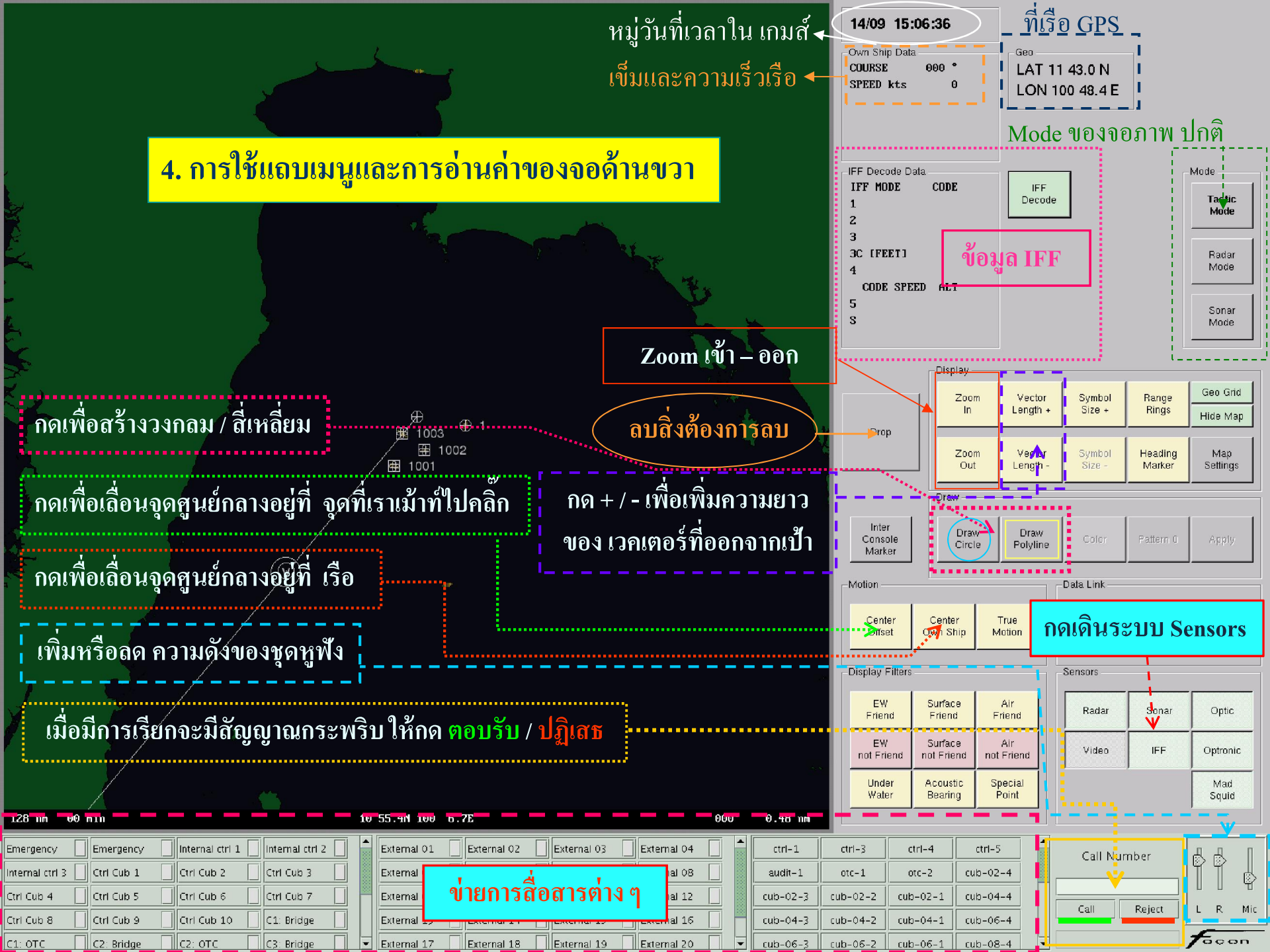
External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

focon


หมู่วันที่เวลาใน เกมส์
เข็มและความเร็วเรือ
ที่เรือ GPS
14/09 15:06:36
Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0
Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E
Mode ของจอภาพ ปกติ
4. การใช้แถบเมนูและการอ่านค่าของจอด้านขวา
IFF Decode Data
IFF MODE CODE
IFF Decode
ข้อมูล IFF
Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode
Zoom เข้า – ออก
ลบสิ่งต้องการลบ
กดเพื่อสร้างวงกลม / สี่เหลี่ยม
กดเพื่อเลื่อนจุดศูนย์กลางอยู่ที่ จุดที่เราเม้าท์ไปคลิ๊ก
กดเพื่อเลื่อนจุดศูนย์กลางอยู่ที่ เรือ
เพิ่มหรือลด ความดังของชุดหูฟัง
กด + / - เพื่อเพิ่มความยาว
ของ เวคเตอร์ที่ออกจากเป้า
เมื่อมีการเรียกจะมีสัญญาณกระพริบ ให้กด ตอบรับ / ปฏิเสธ
1003
1002
1001
Display
Zoom In
Zoom Out
Vector Length +
Vector Length -
Symbol Size +
Symbol Size -
Range Rings
Heading Marker
Geo Grid
Hide Map
Map Settings
Drop
Draw
Inter Console Marker
Draw Circle
Draw Polyline
Color
Pattern 0
Apply
Motion
Center Offset
Center Own Ship
True Motion
Data Link
กดเดินระบบ Sensors
Display Filters
EW Friend
Surface Friend
Air Friend
EW not Friend
Surface not Friend
Air not Friend
Under Water
Acoustic Bearing
Special Point
Sensors
Radar
Sonar
Optic
Video
IFF
Optronic
Mad Squid
128 nm 00 min 10 55.9N 100 6.7E 000 0.48 nm
Emergency
Internal ctrl 1
Internal ctrl 2
Internal ctrl 3
Ctrl Cub 1
Ctrl Cub 2
Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4
Ctrl Cub 5
Ctrl Cub 6
Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8
Ctrl Cub 9
Ctrl Cub 10
C1: Bridge
C1: OTC
C2: Bridge
C2: OTC
C3: Bridge
External 01
External 02
External 03
External 04
External 17
External 18
External 19
External 20
ข่ายการสื่อสารต่าง ๆ
ctrl-1
ctrl-3
ctrl-4
ctrl-5
audit-1
otc-1
otc-2
cub-02-4
cub-02-3
cub-02-2
cub-02-1
cub-04-4
cub-04-3
cub-04-2
cub-04-1
cub-06-4
cub-06-3
cub-06-2
cub-06-1
cub-08-4
Call Number
Call
Reject
L
R
Mic
Focon

5. การ Track เป้า และการพิสูจน์ทราบเป้า

1. นำ Courser ไปครอบที่ Echo เป้า แล้วคลิ๊กซ้าย เพื่อ Track เป้า เลื่อนเม้าท์ไปจอซ้าย

14/09 15:05:45

Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0

Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

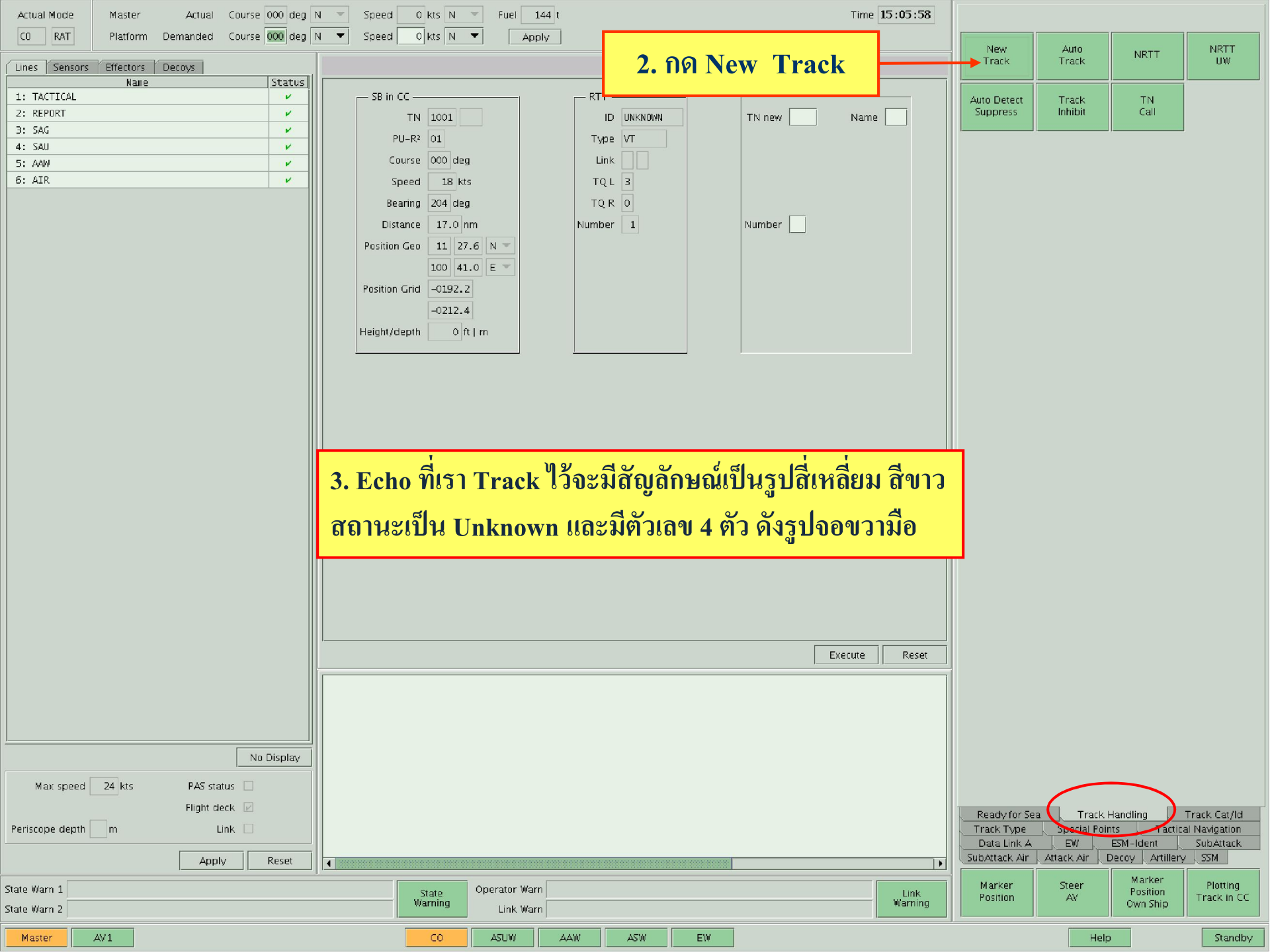
External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

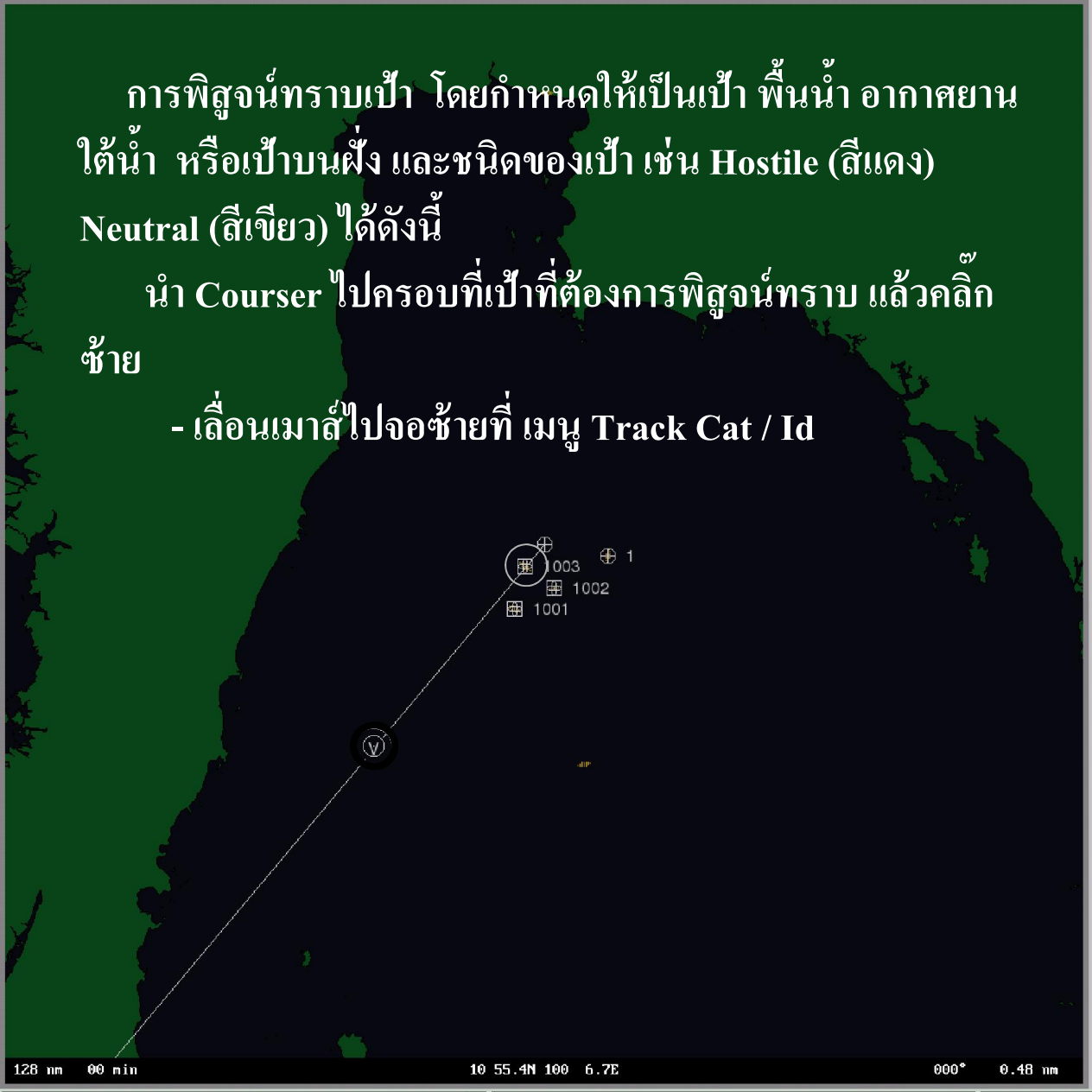
focon


Actual Mode
C0
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 000 deg N
Course 000 deg N
Speed 0 kts N
Speed 0 kts N
Fuel 144 t
Apply
Time 15:05:58
2. กด New Track
New Track
Auto Track
NRTT
NRTT UW
Auto Detect Suppress
Track Inhibit
TN Call
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name
Status
1: TACTICAL
2: REPORT
3: SAG
4: SAU
5: AAW
6: AIR
SB in CC
TN 1001
PU-R² 01
Course 000 deg
Speed 18 kts
Bearing 204 deg
Distance 17.0 nm
Position Geo 11 27.6 N
100 41.0 E
Position Grid -0192.2
-0212.4
Height/depth 0 ft | m
RTT
ID UNKNOWN
Type VT
Link
TQ L 3
TQ R 0
Number 1
TN new
Name
Number
3. Echo ที่เรา Track ไว้จะมีสัญลักษณ์เป็นรูปสี่เหลี่ยม สีขาว สถานะเป็น Unknown และมีตัวเลข 4 ตัว ดังรูปจอขวามือ
Execute
Reset
No Display
Max speed 24 kts
PAS status
Flight deck
Periscope depth m
Link
Apply
Reset
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
C0
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

การพิสูจน์ทราบเป้า โดยกำหนดให้เป็นเป้า พื้นน้ำ อากาศยาน ใต้น้ำ หรือเป้าบนฝั่ง และชนิดของเป้า เช่น Hostile (สีแดง) Neutral (สีเขียว) ได้ดังนี้

นำ Courser ไปครอบที่เป้าที่ต้องการพิสูจน์ทราบ แล้วคลิ๊กซ้าย

- เลื่อนเมาส์ไปจอซ้ายที่ เมนู Track Cat / Id



14/09 15:06:36

Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0

Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency | Emergency | Internal ctrl 1 | Internal ctrl 2
Internal ctrl 3 | Ctrl Cub 1 | Ctrl Cub 2 | Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4 | Ctrl Cub 5 | Ctrl Cub 6 | Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8 | Ctrl Cub 9 | Ctrl Cub 10 | C1: Bridge
C1: OTC | C2: Bridge | C2: OTC | C3: Bridge

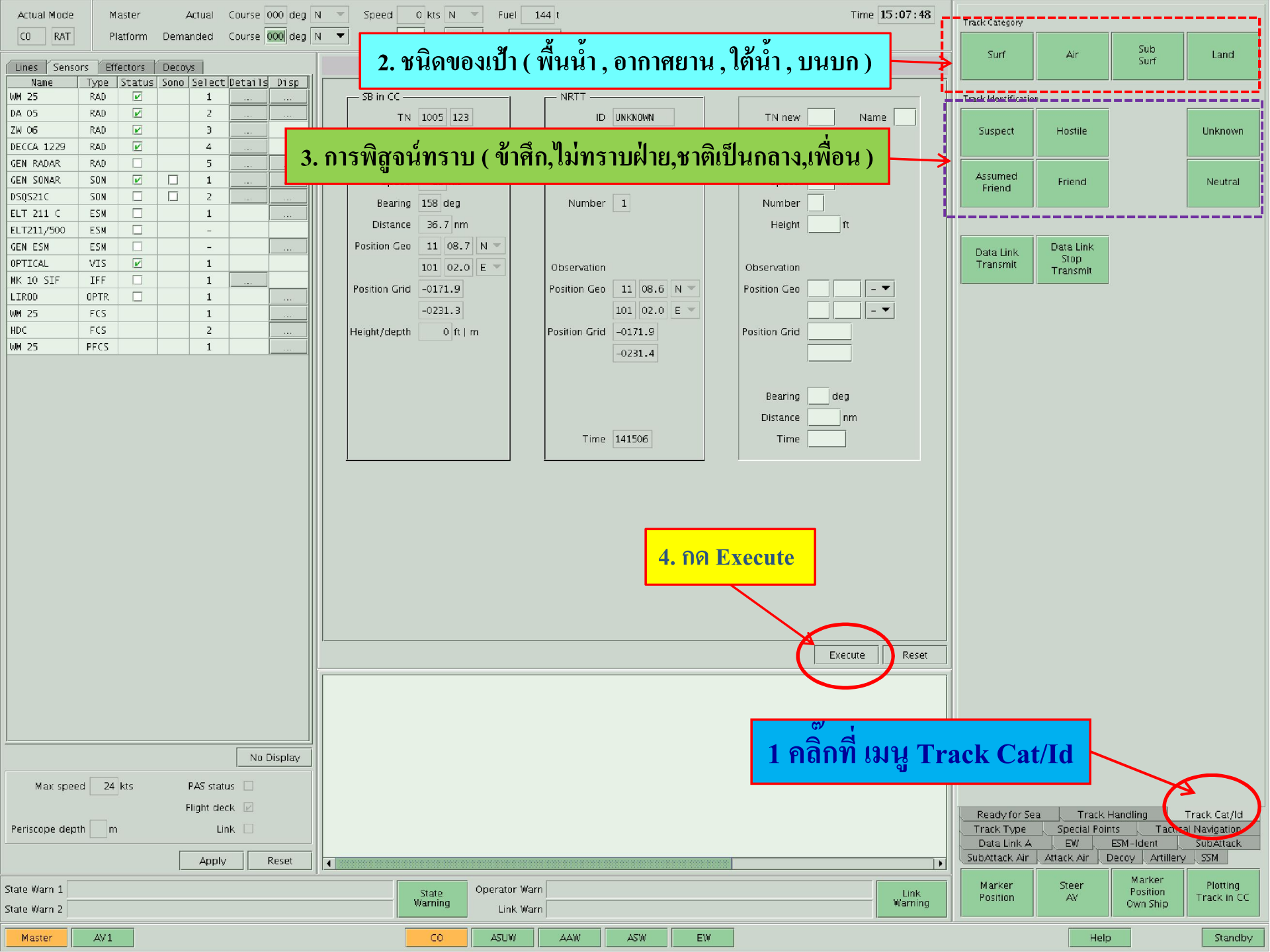
External 01 | External 02 | External 03 | External 04
External 05 | External 06 | External 07 | External 08
External 09 | External 10 | External 11 | External 12
External 13 | External 14 | External 15 | External 16
External 17 | External 18 | External 19 | External 20

ctrl-1 | ctrl-3 | ctrl-4 | ctrl-5
audit-1 | otc-1 | otc-2 | cub-02-4
cub-02-3 | cub-02-2 | cub-02-1 | cub-04-4
cub-04-3 | cub-04-2 | cub-04-1 | cub-06-4
cub-06-3 | cub-06-2 | cub-06-1 | cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

focon


2. ชนิดของเป้า (พื้นน้ำ , อากาศยาน , ใต้น้ำ , บนบก)
3. การพิสูจน์ทราบ (ข้าศึก,ไม่ทราบฝ่าย,ชาติเป็นกลาง,เพื่อน)
4. กด Execute
1 คลิกที่ เมนู Track Cat/Id
Track Category
Surf
Air
Sub Surf
Land
Track Identification
Suspect
Hostile
Unknown
Assumed Friend
Friend
Neutral
Data Link Transmit
Data Link Stop Transmit
Execute
Reset
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

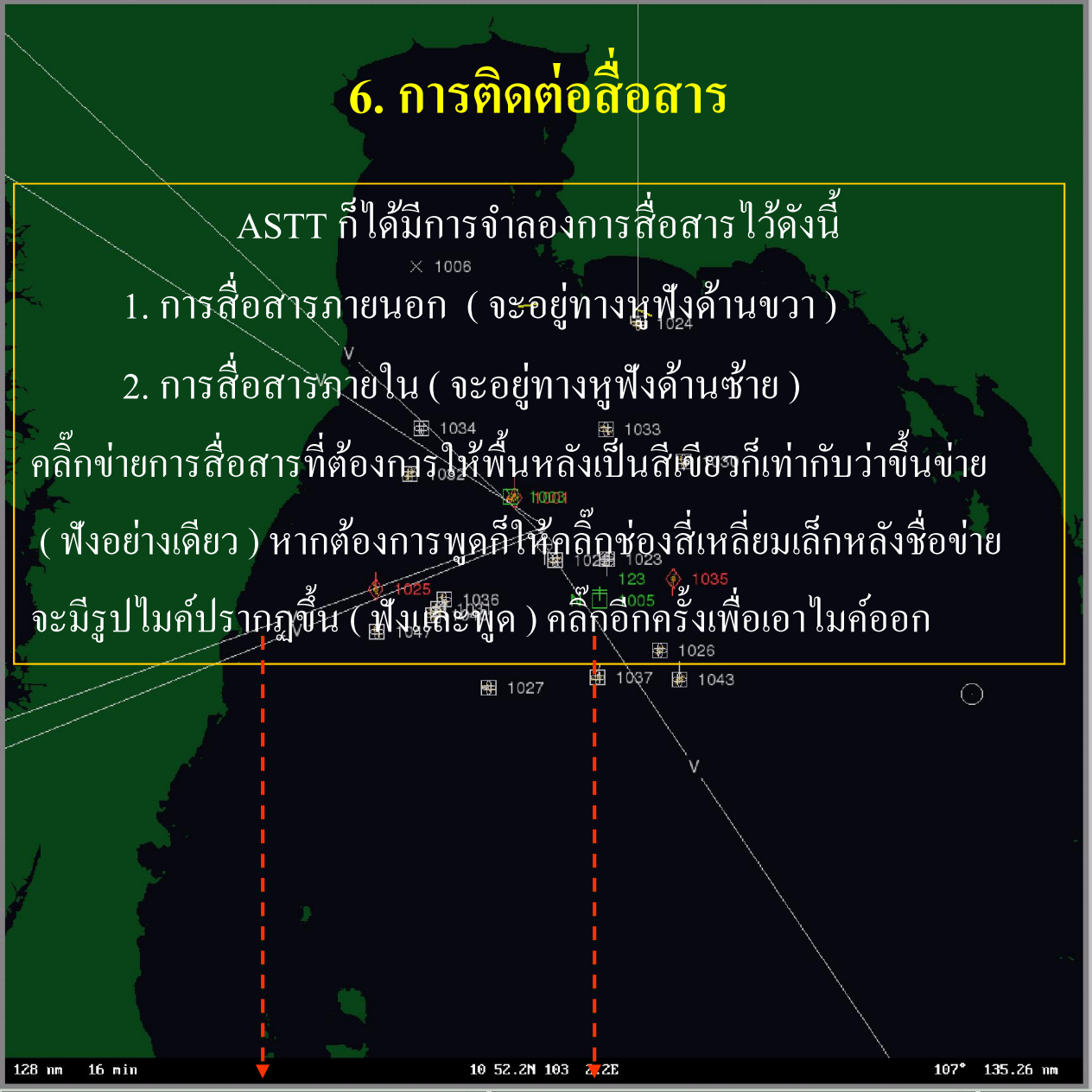
6. การติดต่อสื่อสาร

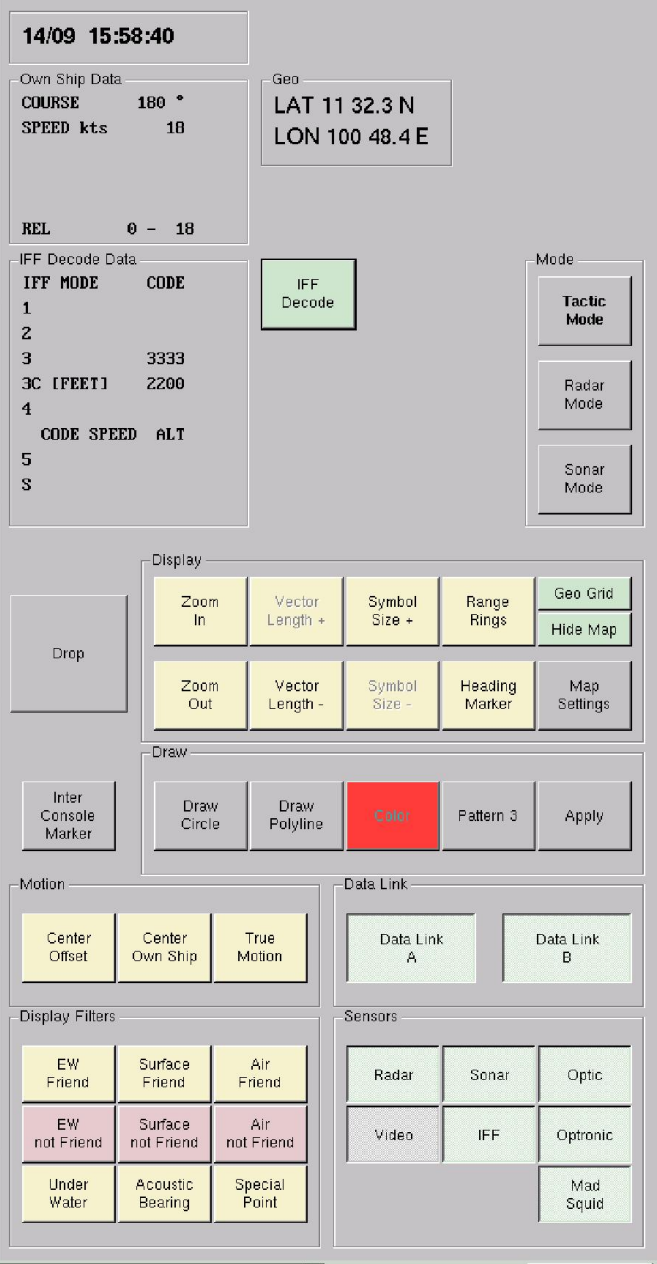
ASTT ก็ได้มีการจำลองการสื่อสารไว้ดังนี้

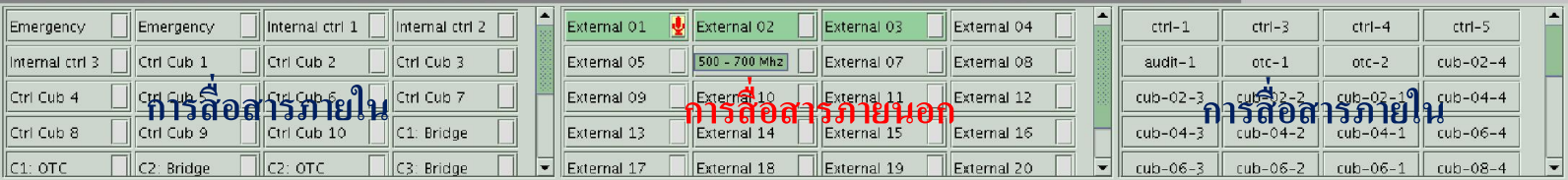
1. การสื่อสารภายนอก (จะอยู่ทางหูฟังด้านขวา)

2. การสื่อสารภายใน (จะอยู่ทางหูฟังด้านซ้าย)

คลิ๊กข่ายการสื่อสารที่ต้องการให้พื้นหลังเป็นสีเขียวก็เท่ากับว่าขึ้นข่าย (ฟังอย่างเดียว) หากต้องการพูดก็ให้คลิ๊กช่องสี่เหลี่ยมเล็กหลังชื่อข่าย จะมีรูปไมค์ปรากฏขึ้น (ฟังและพูด) คลิ๊กอีกครั้งเพื่อเอาไมค์ออก



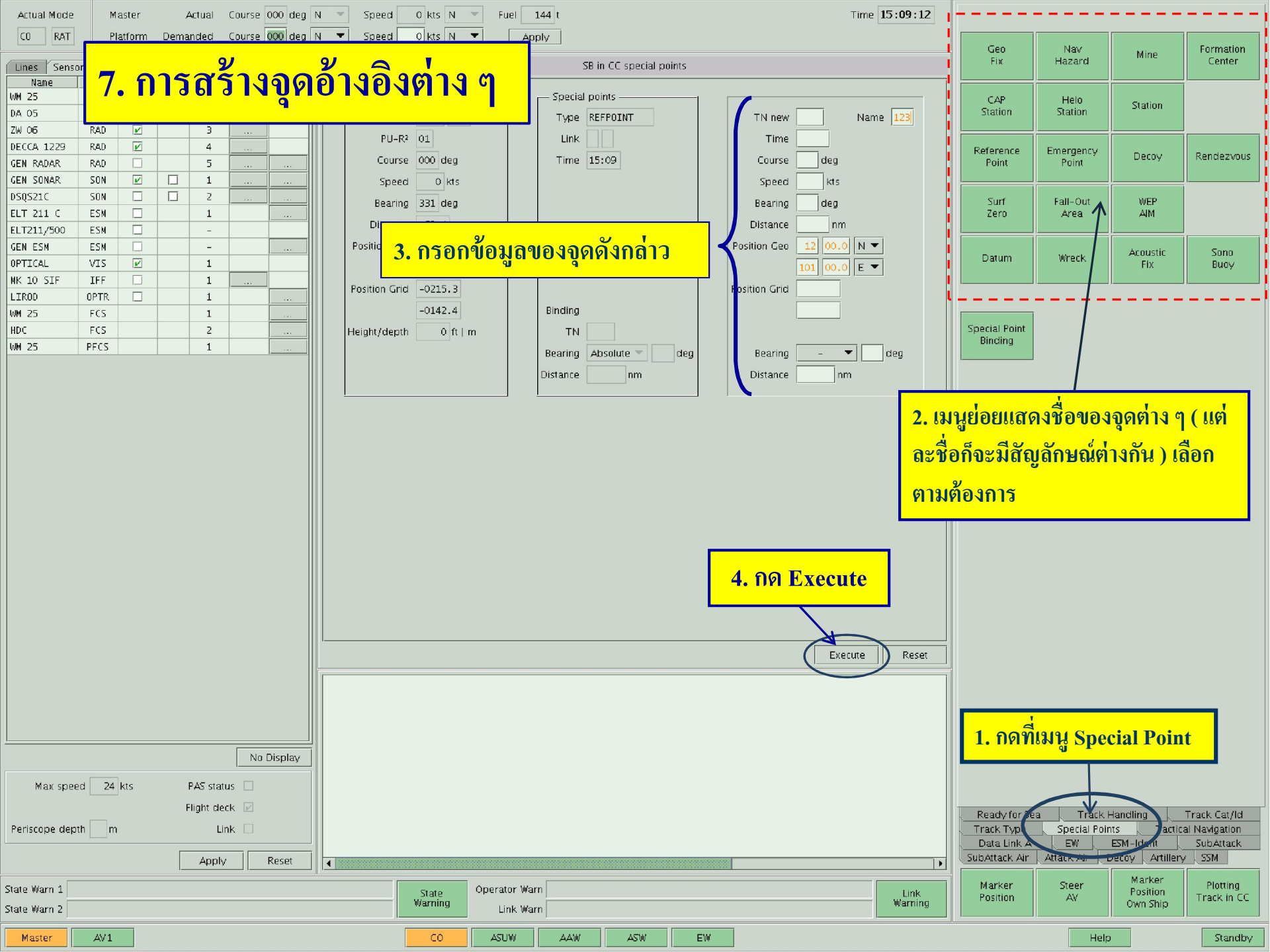




การสื่อสารภายใน

การสื่อสารภายนอก

การสื่อสารภายใน


7. การสร้างจุดอ้างอิงต่าง ๆ
3. กรอกข้อมูลของจุดดังกล่าว
2. เมนูย่อยแสดงชื่อของจุดต่าง ๆ (แต่ละชื่อก็จะมีสัญลักษณ์ต่างกัน) เลือกตามต้องการ
4. กด Execute
1. กดที่เมนู Special Point
Special Point Binding
Execute
Reset
No Display
Apply
Reset

8. การสร้างพื้นที่รูปเหลี่ยม , การสร้างวงกลม และการผูกเข้ากับยาน

8.1 การสร้างพื้นที่รูปเหลี่ยม ประโยชน์ เอาไว้สร้างพื้นที่ต่าง ๆ ในเกมส์

8.2 การสร้างวงกลม ประโยชน์ สร้างรัศมีอาวุธต่าง ๆ หรือพื้นที่ในการฝึกต่าง ๆ

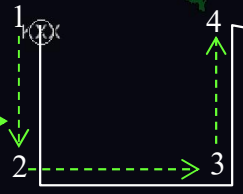
8.3 การผูกติดเข้ากับยาน คือ การนำสิ่งที่เราสร้างผูกติดไปไปยานต่าง ๆ ในเกมส์

8.1 การสร้างพื้นที่รูปเหลี่ยม

1. คลิ๊ก Draw Polyline (จะปรากฏจุดเริ่ม KXX)

.....2. ถ้าต้องการรูปกี่เหลี่ยมก็ให้เลื่อนเม้าท์พร้อมกับคลิ๊กเม้าท์เท่ากับจำนวนเหลี่ยมที่ต้องการ เช่น ต้องการรูปสี่เหลี่ยมก็ให้คลิ๊ก 4 ครั้ง แล้วกด Apply

.....3.หลังจากกด Apply จากจุดเริ่มต้นที่มีอักษร 3 ตัวก็จะเปลี่ยนเป็น 2 ตัว (ชื่อของรูปเหลี่ยมนี้)



14/09 15:06:36

Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0

Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings | Hide Map

Drop

Draw
Inter Console Marker | Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

128 nm 00 min 10 55.4N 100 6.7E 000° 0.48 nm

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

14/09 15:06:36

Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0

Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

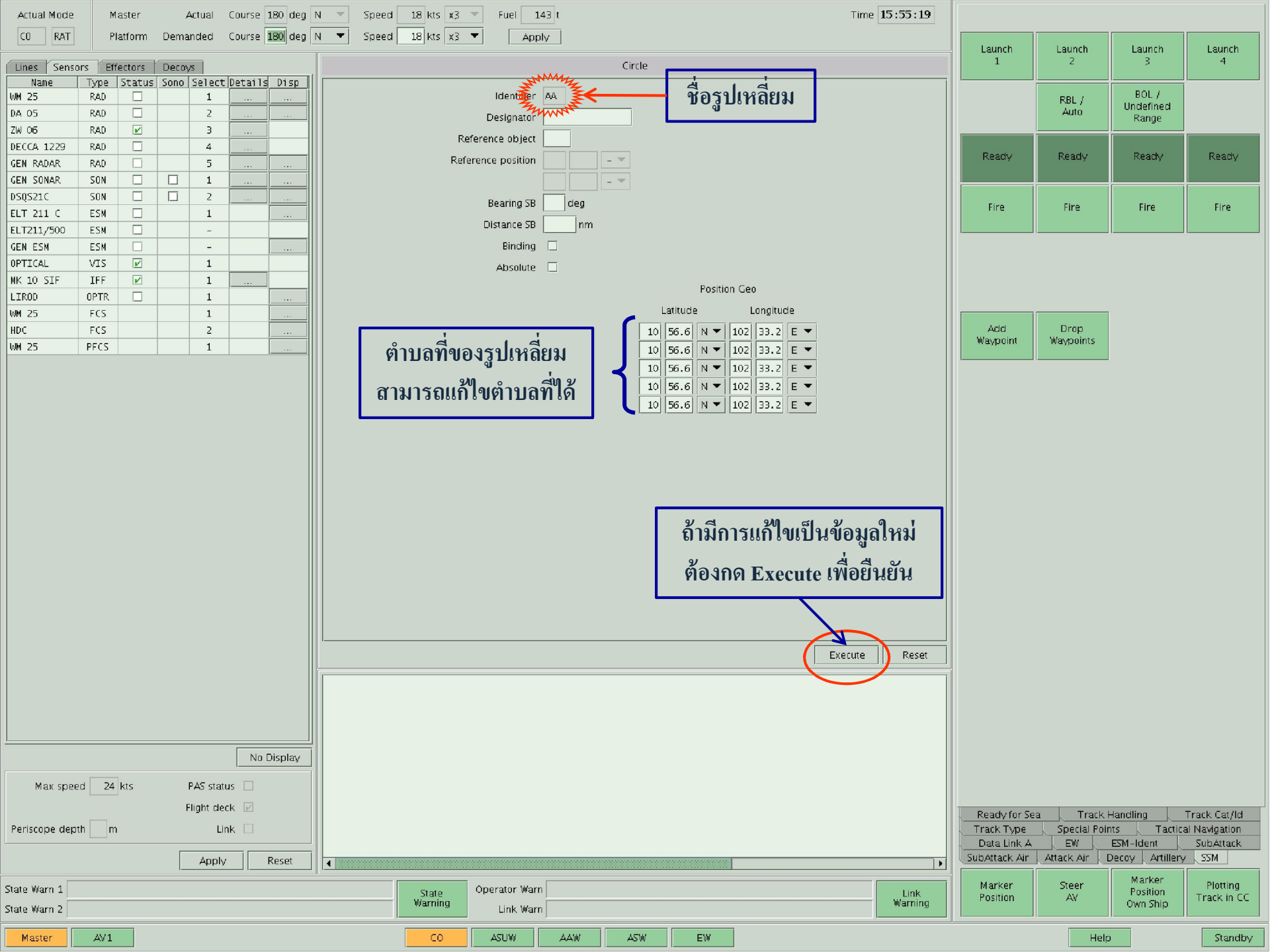
External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

focon


Actual Mode
CO
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 180 deg N
Course 180 deg N
Speed 18 kts x3
Speed 18 kts x3
Fuel 143 t
Apply
Time 15:55:19
Launch 1
Launch 2
Launch 3
Launch 4
RBL / Auto
BOL / Undefined Range
Ready
Fire
Add Waypoint
Drop Waypoints
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name
Type
Status
Sono
Select
Details
Disp
WM 25 RAD 1
DA 05 RAD 2
ZW 06 RAD 3
DECCA 1229 RAD 4
GEN RADAR RAD 5
GEN SONAR SON 1
DSQS21C SON 2
ELT 211 C ESM 1
ELT211/500 ESM -
GEN ESM ESM -
OPTICAL VIS 1
MK 10 SIF IFF 1
LIROD OPTR 1
WM 25 FCS 1
HDC FCS 2
WM 25 PFCS 1
No Display
Max speed 24 kts
PAS status
Flight deck
Periscope depth m
Link
Apply
Reset
Circle
Identifier AA
Designator
Reference object
Reference position
Bearing SB deg
Distance SB nm
Binding
Absolute
ชื่อรูปเหลี่ยม
Position Geo
Latitude
Longitude
ตำบลที่ของรูปเหลี่ยม
สามารถแก้ไขตำบลที่ได้
10 56.6 N 102 33.2 E
ถ้ามีการแก้ไขเป็นข้อมูลใหม่
ต้องกด Execute เพื่อยืนยัน
Execute
Reset
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

8.2 การสร้างวงกลม

1. คลิ๊ก 1 ครั้งที่ Draw Circle จะปรากฏจุดเริ่ม (KXX = จุดศูนย์กลาง)
2. เลื่อนเม้าท์ให้ห่างจากจุดศูนย์กลาง แล้วดับเบิ้ลคลิ๊ก (จะปรากฏวงกลม)
3. กด Apply วงกลมก็จะมีชื่ออักษร 2 ตัว
4. คลิ๊กชื่อวงกลมเพื่อป้อนค่าที่ต้องการที่จอซ้าย

14/09 15:54:19

Own Ship Data
COURSE 180 °
SPEED kts 18
REL 0 - 18

Geo
LAT 11 33.5 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3 3333
3C [FEET] 2200
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings | Hide Map

Drop

Draw
Inter Console Marker | Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

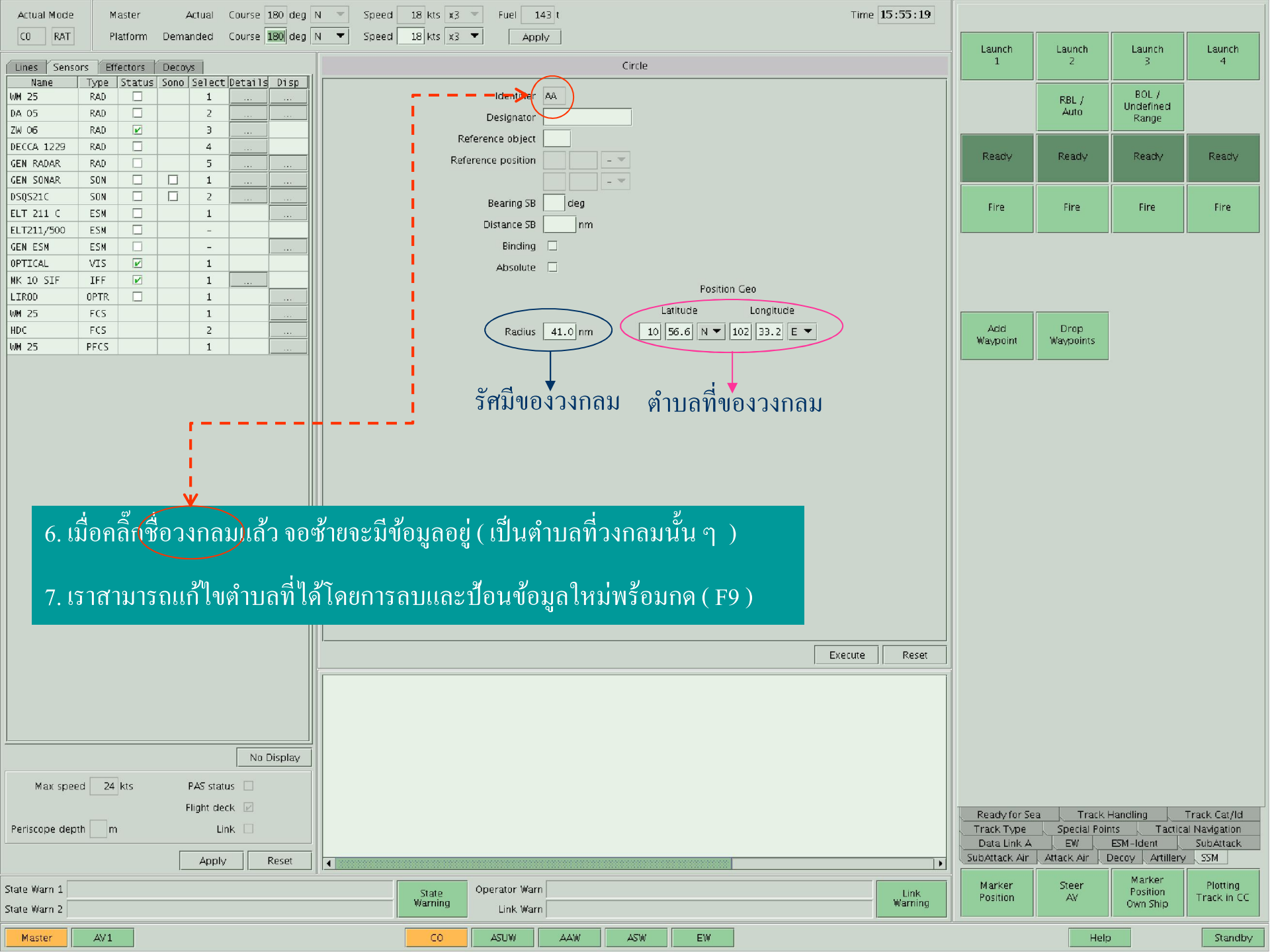
Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

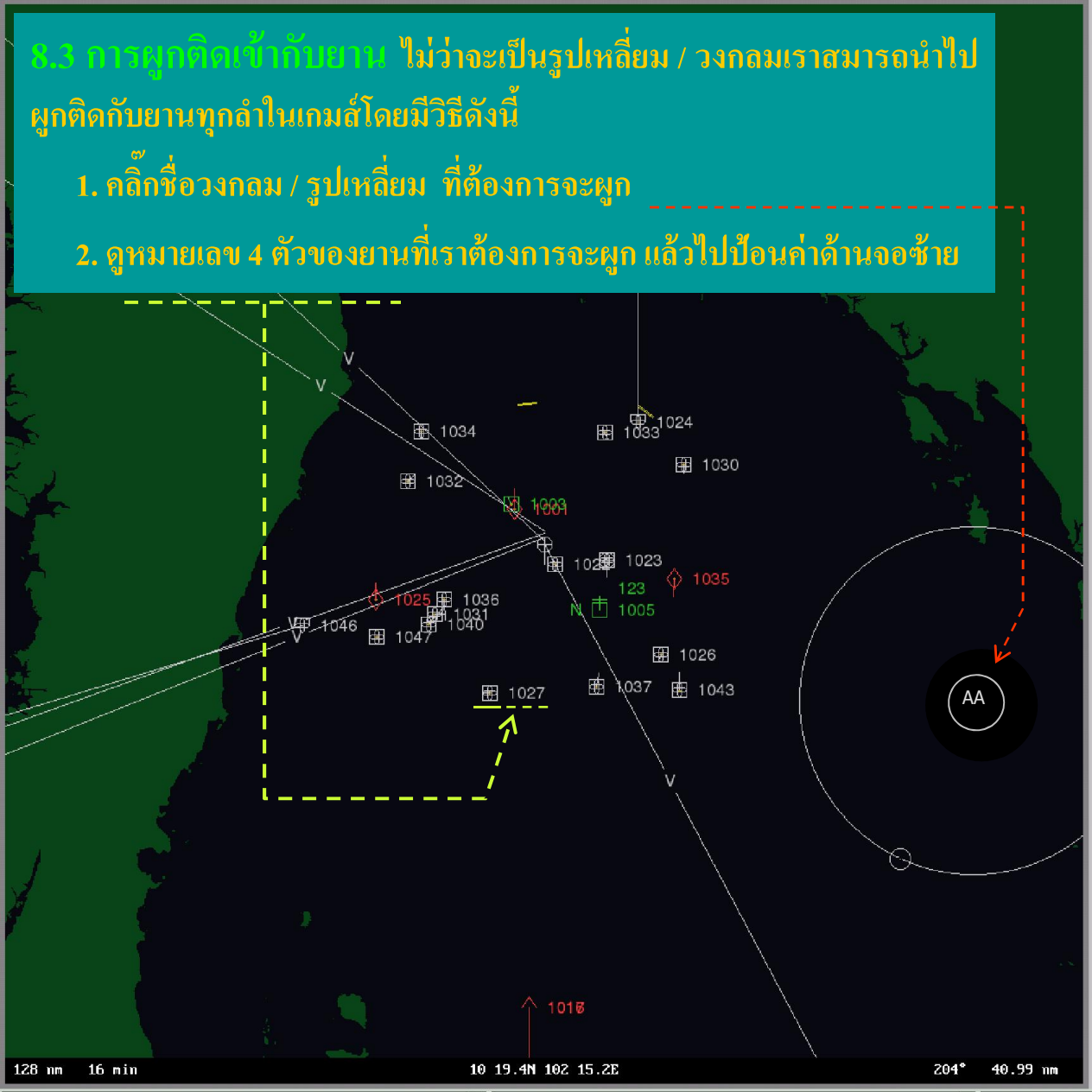
ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject
L R Mic


Actual Mode
CO
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 180 deg N
Course 180 deg N
Speed 18 kts x3
Speed 18 kts x3
Fuel 143 t
Apply
Time 15:55:19
Launch 1
Launch 2
Launch 3
Launch 4
RBL / Auto
BOL / Undefined Range
Ready
Fire
Add Waypoint
Drop Waypoints
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name
Type
Status
Sono
Select
Details
Disp
WM 25 RAD 1
DA 05 RAD 2
ZW 06 RAD 3
DECCA 1229 RAD 4
GEN RADAR RAD 5
GEN SONAR SON 1
DSQS21C SON 2
ELT 211 C ESM 1
ELT211/500 ESM -
GEN ESM ESM -
OPTICAL VIS 1
MK 10 SIF IFF 1
LIROD OPTR 1
WM 25 FCS 1
HDC FCS 2
WM 25 PFCS 1
Circle
Identifier AA
Designator
Reference object
Reference position
Bearing SB deg
Distance SB nm
Binding
Absolute
Position Geo
Latitude
Longitude
Radius 41.0 nm
10 56.6 N 102 33.2 E
รัศมีของวงกลม
ตำบลที่ของวงกลม
Execute
Reset
6. เมื่อคลิ๊กชื่อวงกลมแล้ว จอซ้ายจะมีข้อมูลอยู่ (เป็นตำบลที่วงกลมนั้น ๆ)
7. เราสามารถแก้ไขตำบลที่ได้โดยการลบและป้อนข้อมูลใหม่พร้อมกด (F9)
No Display
Max speed 24 kts
PAS status
Flight deck
Periscope depth m
Link
Apply
Reset
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

8.3 การผูกติดเข้ากับยาน ไม่ว่าจะเป็นรูปเหลี่ยม / วงกลมเราสมารถนำไปผูกติดกับยานทุกลำในเกมส์โดยมีวิธีดังนี้

1. คลิ๊กชื่อวงกลม / รูปเหลี่ยม ที่ต้องการจะผูก
2. ดูหมายเลข 4 ตัวของยานที่เราต้องการจะผูก แล้วไปป้อนค่าด้านจอซ้าย



14/09 15:54:19

Own Ship Data
COURSE 180 °
SPEED kts 18
REL 0 - 18

Geo
LAT 11 33.5 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3 3333
3C [FEET] 2200
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

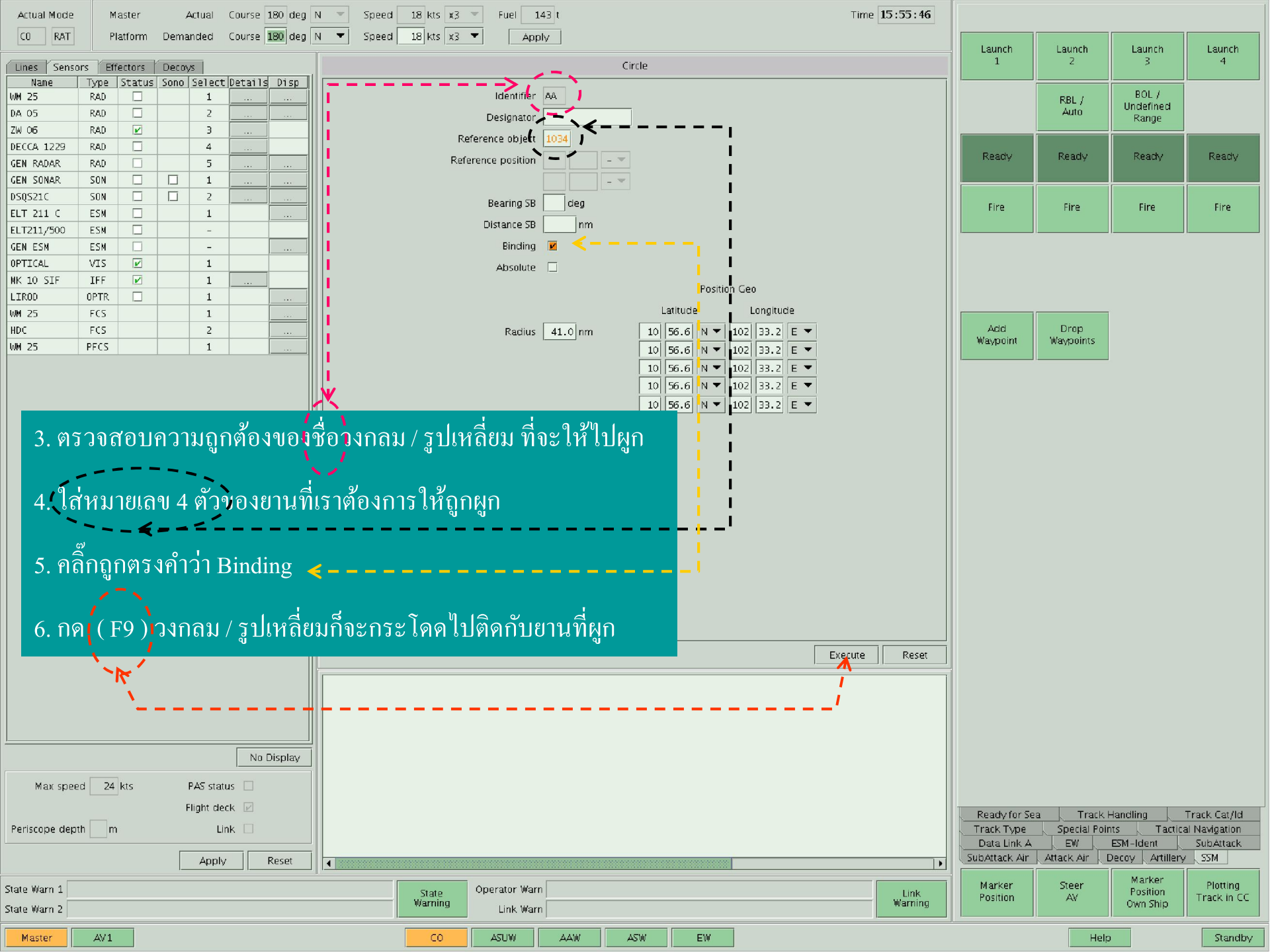
External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

focon



3. ตรวจสอบความถูกต้องของชื่อวงกลม / รูปเหลี่ยม ที่จะให้ไปผูก

4. ใส่หมายเลข 4 ตัวของยานที่เราต้องการให้ถูกผูก

5. คลิ๊กถูกตรงคำว่า Binding

6. กด (F9) วงกลม / รูปเหลี่ยมก็จะกระโดดไปติดกับยานที่ผูก

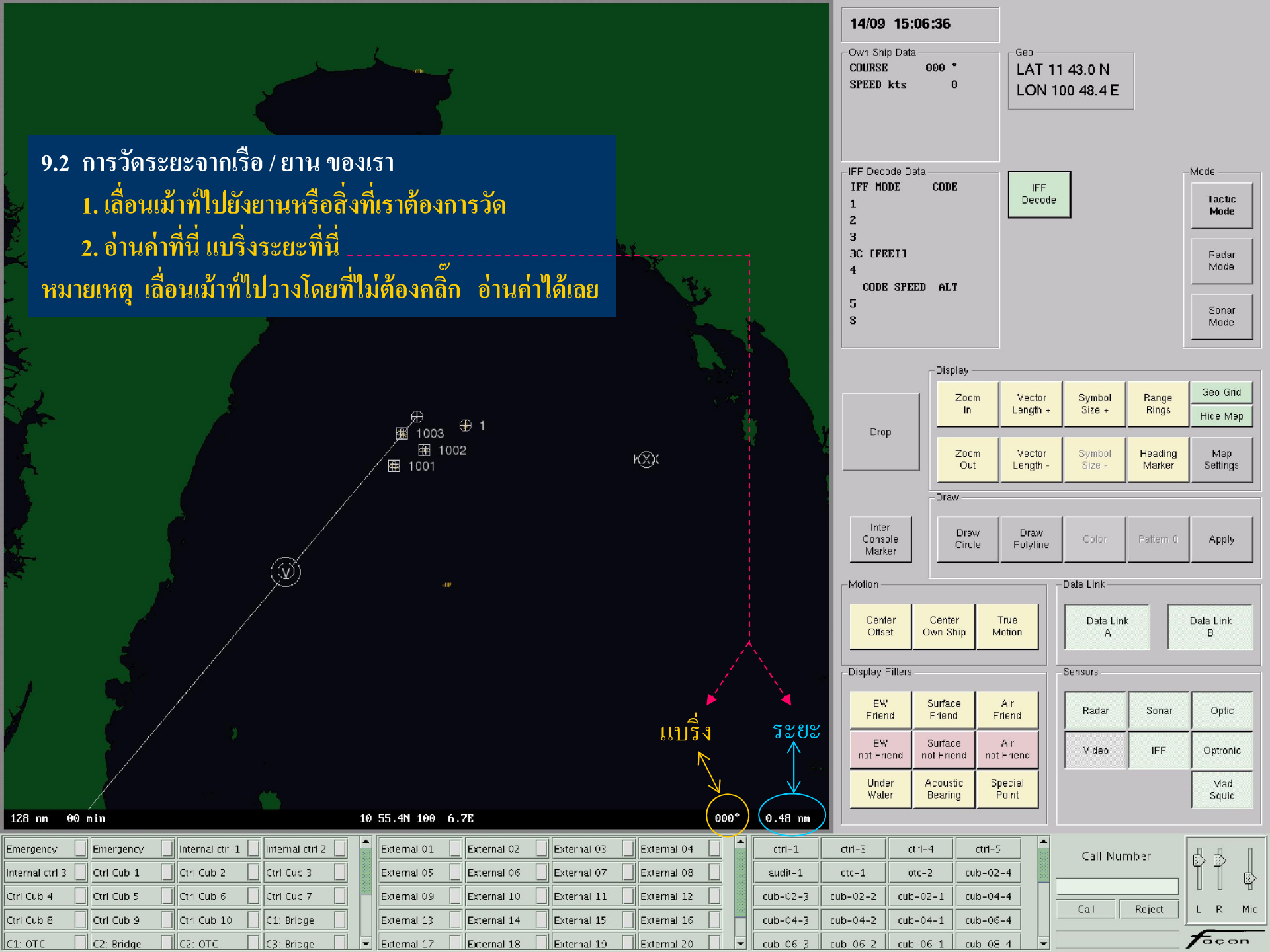
9. การอ่านตำบลที่ และวัดระยะทางจากจุดต่าง ๆ

9.1 การอ่านตำบลที่ GPS

9.2 การวัดระยะจากเรือ / ยาน ของเรา

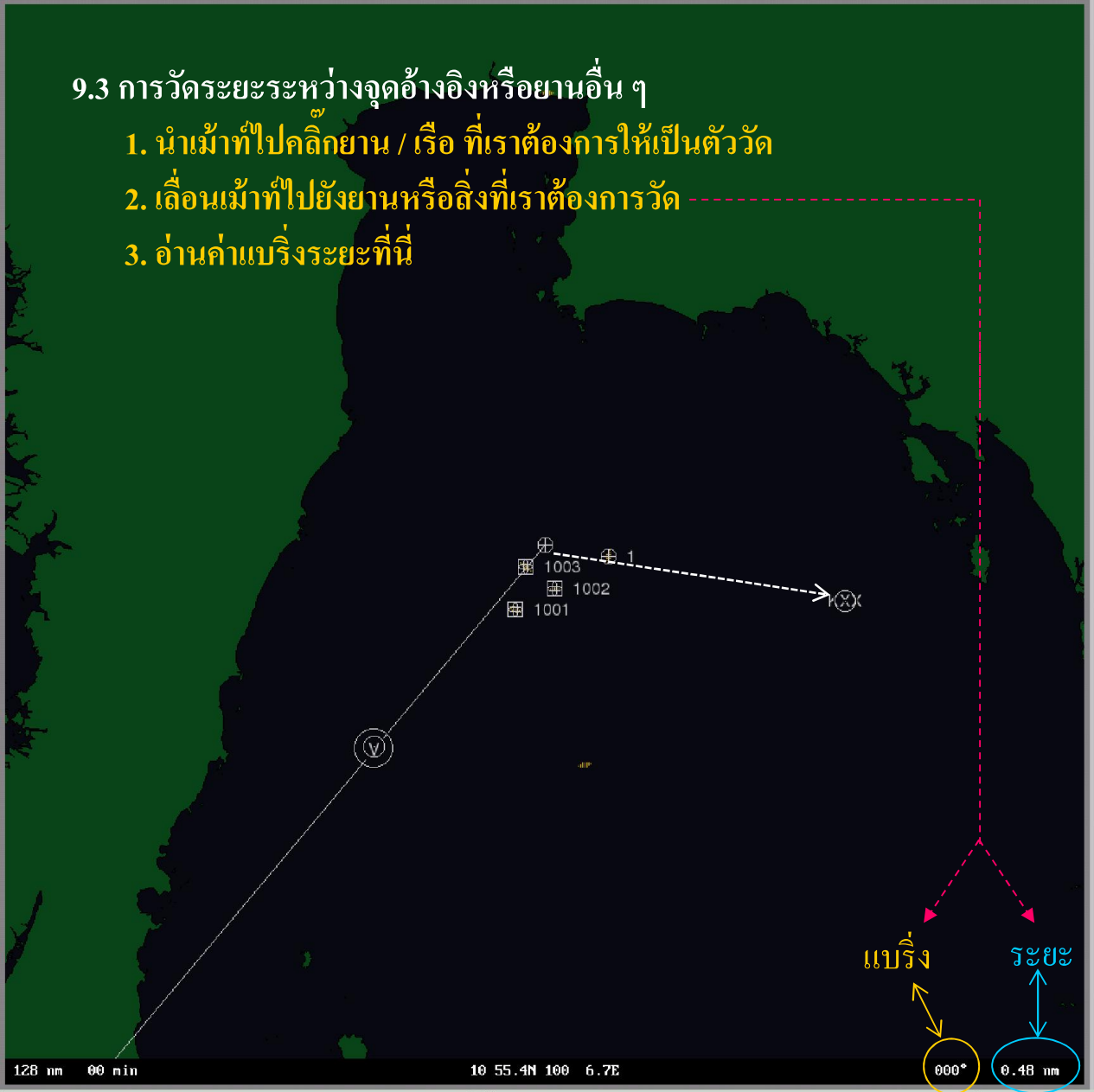
9.3 การวัดระยะระหว่างจุดอ้างอิงหรือยานอื่น ๆ

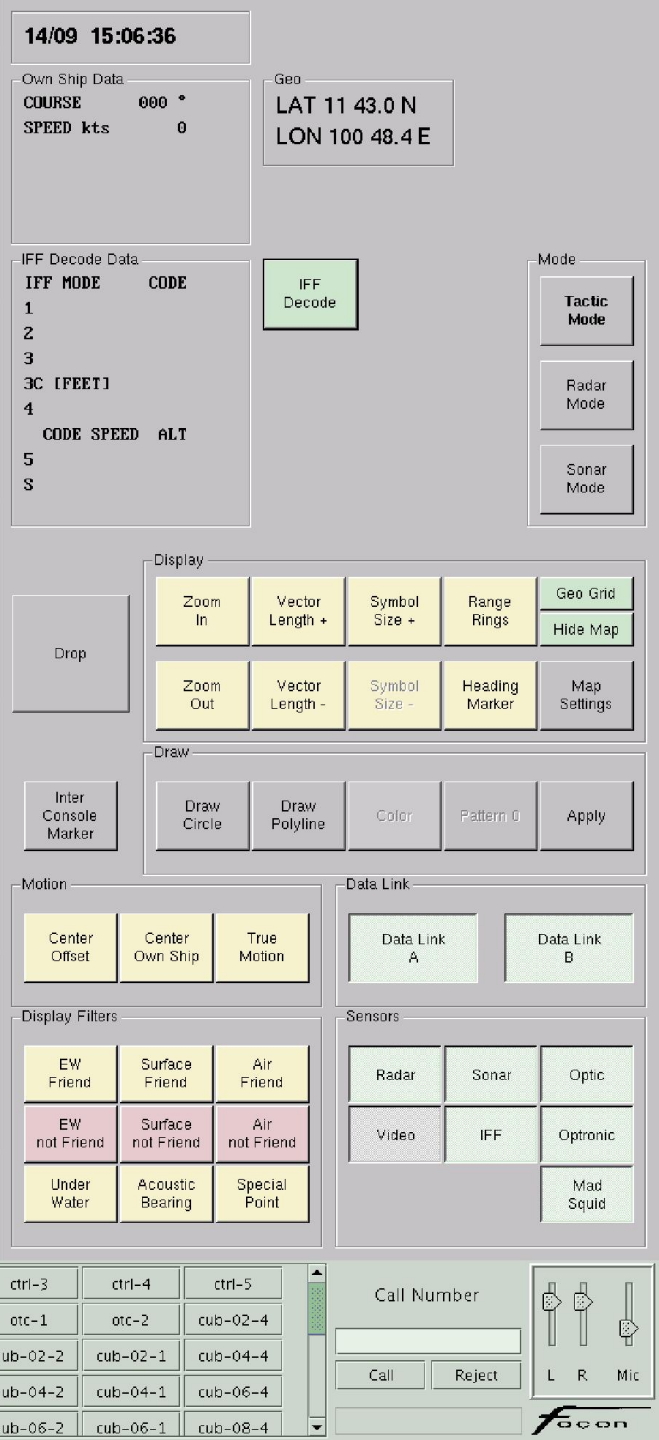
9.1 การอ่านตำบลที่ GPS


9.2 การวัดระยะจากเรือ / ยาน ของเรา
1. เลื่อนเม้าท์ไปยังยานหรือสิ่งที่เราต้องการวัด
2. อ่านค่าที่นี่ แบริ่งระยะที่นี่
หมายเหตุ เลื่อนเม้าท์ไปวางโดยที่ไม่ต้องคลิ๊ก อ่านค่าได้เลย
14/09 15:06:36
Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0
Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E
IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S
IFF Decode
Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode
Display
Zoom In
Vector Length +
Symbol Size +
Range Rings
Geo Grid
Hide Map
Zoom Out
Vector Length -
Symbol Size -
Heading Marker
Map Settings
Drop
Draw
Draw Circle
Draw Polyline
Color
Pattern 0
Apply
Inter Console Marker
Motion
Center Offset
Center Own Ship
True Motion
Data Link
Data Link A
Data Link B
Display Filters
EW Friend
Surface Friend
Air Friend
EW not Friend
Surface not Friend
Air not Friend
Under Water
Acoustic Bearing
Special Point
Sensors
Radar
Sonar
Optic
Video
IFF
Optronic
Mad Squid
1003
1002
1001
1
แบริ่ง
ระยะ
128 nm 00 min
10 55.4N 100 6.7E
000°
0.48 nm
Emergency
Emergency
Internal ctrl 1
Internal ctrl 2
Internal ctrl 3
Ctrl Cub 1
Ctrl Cub 2
Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4
Ctrl Cub 5
Ctrl Cub 6
Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8
Ctrl Cub 9
Ctrl Cub 10
C1: Bridge
C1: OTC
C2: Bridge
C2: OTC
C3: Bridge
External 01
External 02
External 03
External 04
External 05
External 06
External 07
External 08
External 09
External 10
External 11
External 12
External 13
External 14
External 15
External 16
External 17
External 18
External 19
External 20
ctrl-1
ctrl-3
ctrl-4
ctrl-5
audit-1
otc-1
otc-2
cub-02-4
cub-02-3
cub-02-2
cub-02-1
cub-04-4
cub-04-3
cub-04-2
cub-04-1
cub-06-4
cub-06-3
cub-06-2
cub-06-1
cub-08-4
Call Number
Call
Reject
L
R
Mic
focon

9.3 การวัดระยะระหว่างจุดอ้างอิงหรือยานอื่น ๆ

1. นำเม้าท์ไปคลิ๊กยาน / เรือ ที่เราต้องการให้เป็นตัววัด
2. เลื่อนเม้าท์ไปยังยานหรือสิ่งที่เราต้องการวัด
3. อ่านค่าแบริ่งระยะที่นี่





10. การใช้อาวุธ , การยิง Chaff

ในการฝึกบางสถานการณ์ อาจจะต้องมีการใช้อาวุธที่มีอยู่ประจำในแต่ละยาน / เรือ ซึ่ง ASTT ก็มี Mode สำหรับการใช้อาวุธอยู่เป็นจำนวนมากพอสมควร ซึ่งในเบื้องต้นนี้จะอธิบายการใช้อาวุธขั้นพื้นฐานที่ผู้เข้ารับการฝึกควรทราบและสามารถนำไปใช้ในการยิงอาวุธต่าง ๆ ที่มีอยู่ในยาน / เรือ ที่บังคับอยู่ซึ่งมีพื้นฐานหลัก ๆ ดังนี้

10.1 การใช้อาวุธปืน

10.2 การใช้อาวุธปล่อย

10.3 การยิง Chaff

14/09 15:35:34

Own Ship Data
COURSE 180 °
SPEED kts 15
REL 0 - 15

Geo
LAT 11 37.2 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

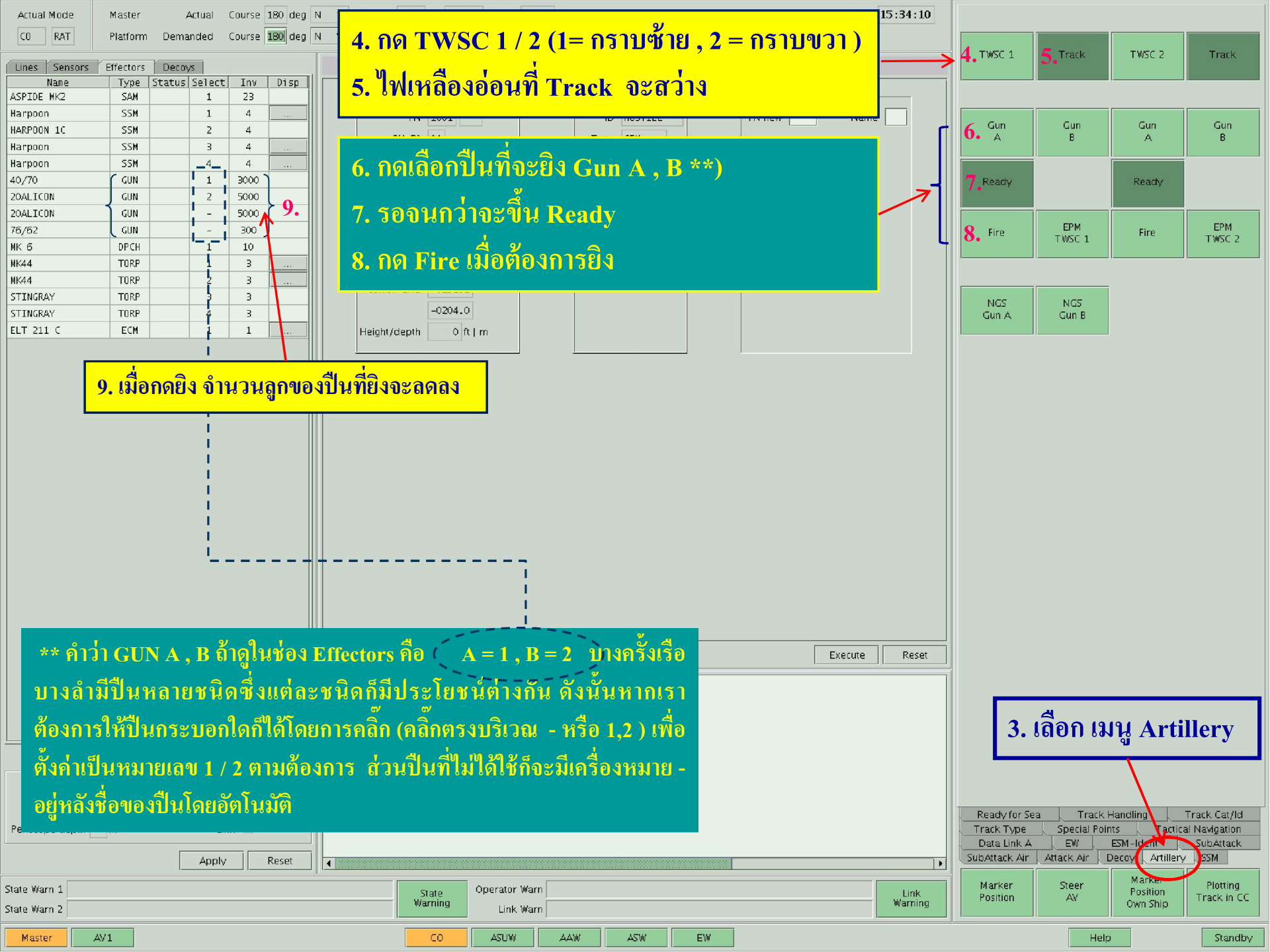
External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

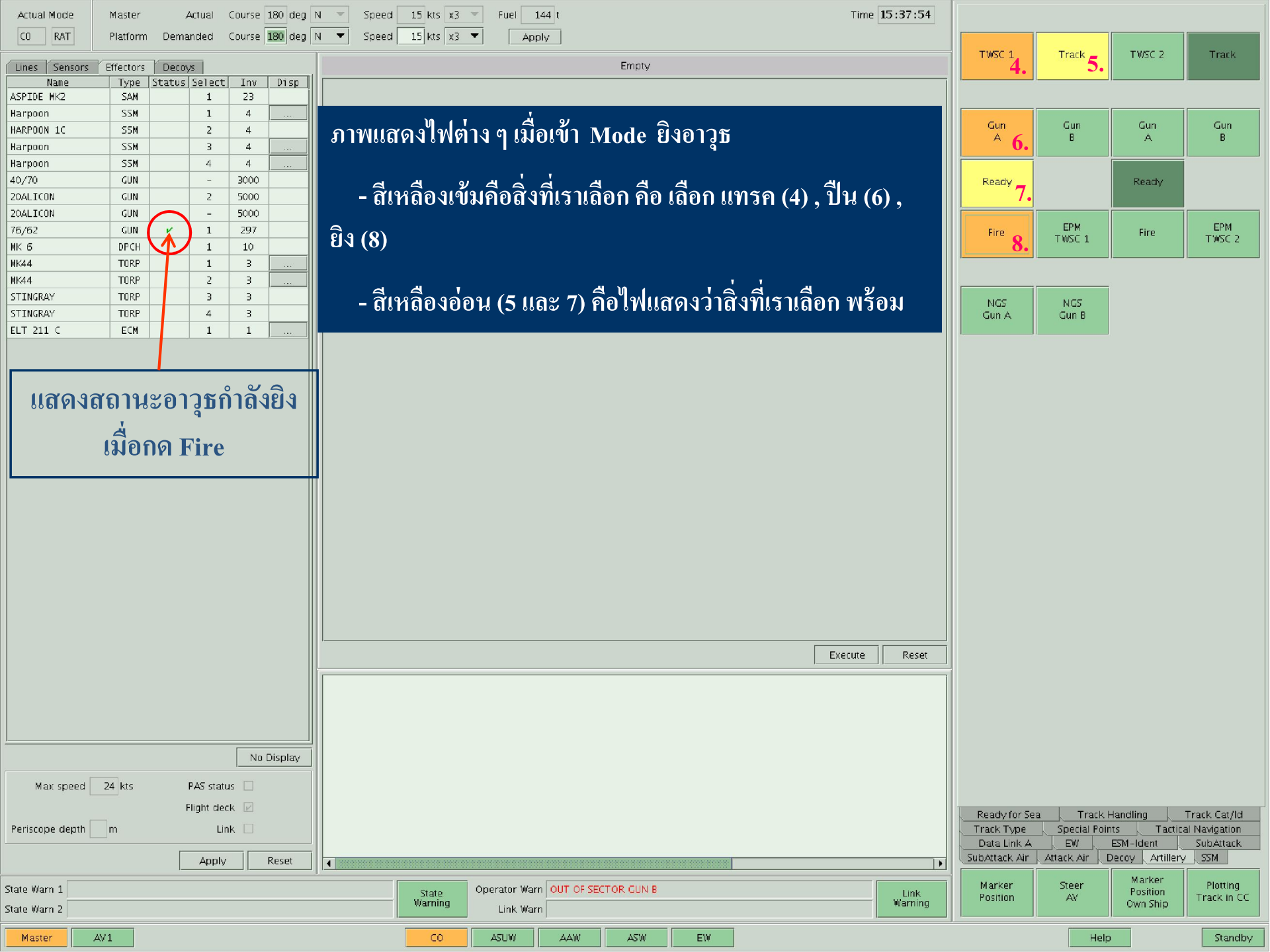
ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

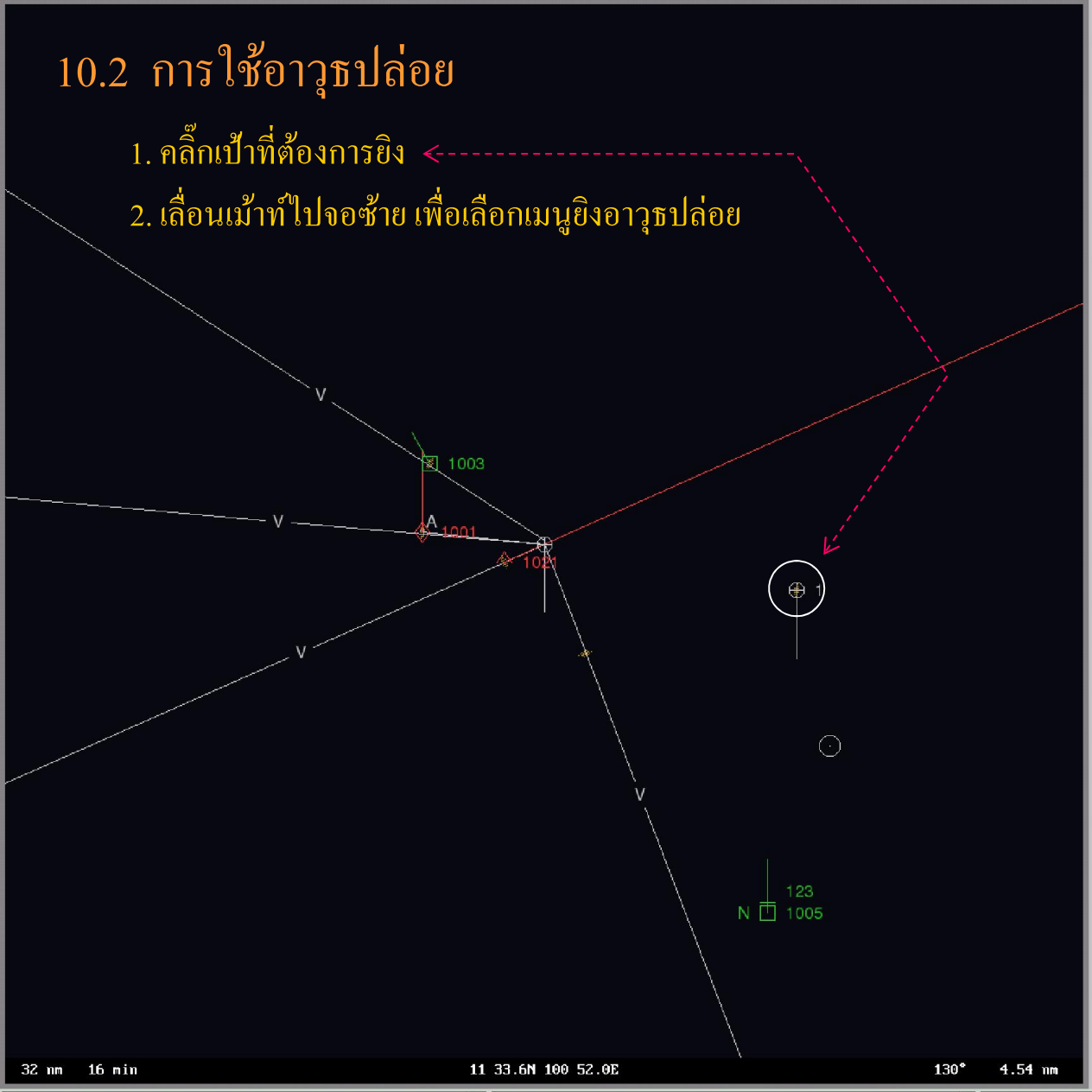
focon


4. กด TWSC 1 / 2 (1= กราบซ้าย , 2 = กราบขวา)
5. ไฟเหลืองอ่อนที่ Track จะสว่าง
6. กดเลือกปืนที่จะยิง Gun A , B **)
7. รอจนกว่าจะขึ้น Ready
8. กด Fire เมื่อต้องการยิง
9. เมื่อกดยิง จำนวนลูกของปืนที่ยิงจะลดลง
** คำว่า GUN A , B ถ้าดูในช่อง Effectors คือ A = 1 , B = 2 บางครั้งเรือบางลำมีปืนหลายชนิดซึ่งแต่ละชนิดก็มีประโยชน์ต่างกัน ดังนั้นหากเราต้องการให้ปืนกระบอกใดก็ได้โดยการคลิ๊ก (คลิ๊กตรงบริเวณ - หรือ 1,2) เพื่อตั้งค่าเป็นหมายเลข 1 / 2 ตามต้องการ ส่วนปืนที่ไม่ได้ใช้ก็จะมีเครื่องหมาย - อยู่หลังชื่อของปืนโดยอัตโนมัติ
3. เลือก เมนู Artillery
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name
Type
Status
Select
Inv
Disp
ASPIDE MK2
SAM
Harpoon
SSM
HARPOON 1C
SSM
Harpoon
SSM
Harpoon
SSM
40/70
GUN
20ALICON
GUN
20ALICON
GUN
76/62
GUN
MK 6
DPCH
MK44
TORP
MK44
TORP
STINGRAY
TORP
STINGRAY
TORP
ELT 211 C
ECM
Apply
Reset
Execute
Reset
4. TWSC 1
5. Track
TWSC 2
Track
6. Gun A
Gun B
Gun A
Gun B
7. Ready
Ready
8. Fire
EPM TWSC 1
Fire
EPM TWSC 2
NGS Gun A
NGS Gun B
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby


Actual Mode
CO
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 180 deg N
Course 180 deg N
Speed 15 kts x3
Speed 15 kts x3
Fuel 144 t
Apply
Time 15:37:54
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name Type Status Select Inv Disp
ASPIDE MK2 SAM 1 23
Harpoon SSM 1 4
HARPOON IC SSM 2 4
Harpoon SSM 3 4
Harpoon SSM 4 4
40/70 GUN - 3000
20ALICON GUN 2 5000
20ALICON GUN - 5000
76/62 GUN 1 297
MK 6 DPCH 1 10
MK44 TORP 1 3
MK44 TORP 2 3
STINGRAY TORP 3 3
STINGRAY TORP 4 3
ELT 211 C ECM 1 1
แสดงสถานะอาวุธกำลังยิง
เมื่อกด Fire
Empty
ภาพแสดงไฟต่าง ๆ เมื่อเข้า Mode ยิงอาวุธ
- สีเหลืองเข้มคือสิ่งที่เราเลือก คือ เลือก แทรค (4) , ปืน (6) , ยิง (8)
- สีเหลืองอ่อน (5 และ 7) คือไฟแสดงว่าสิ่งที่เราเลือก พร้อม
Execute
Reset
TWSC 1 4.
Track 5.
TWSC 2
Track
Gun A 6.
Gun B
Gun A
Gun B
Ready 7.
Ready
Fire 8.
EPM TWSC 1
Fire
EPM TWSC 2
NGS Gun A
NGS Gun B
No Display
Max speed 24 kts
PAS status
Flight deck
Periscope depth m
Link
Apply
Reset
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
State Warn 1
State Warn 2
State Warning
Operator Warn
OUT OF SECTOR GUN B
Link Warn
Link Warning
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

10.2 การใช้อาวุธปล่อย

1. คลิ๊กเป้าที่ต้องการยิง
2. เลื่อนเม้าท์ไปจอซ้าย เพื่อเลือกเมนูยิงอาวุธปล่อย



14/09 15:38:18

Own Ship Data
COURSE 180 °
SPEED kts 15
REL 0 - 15

Geo
LAT 11 36.5 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

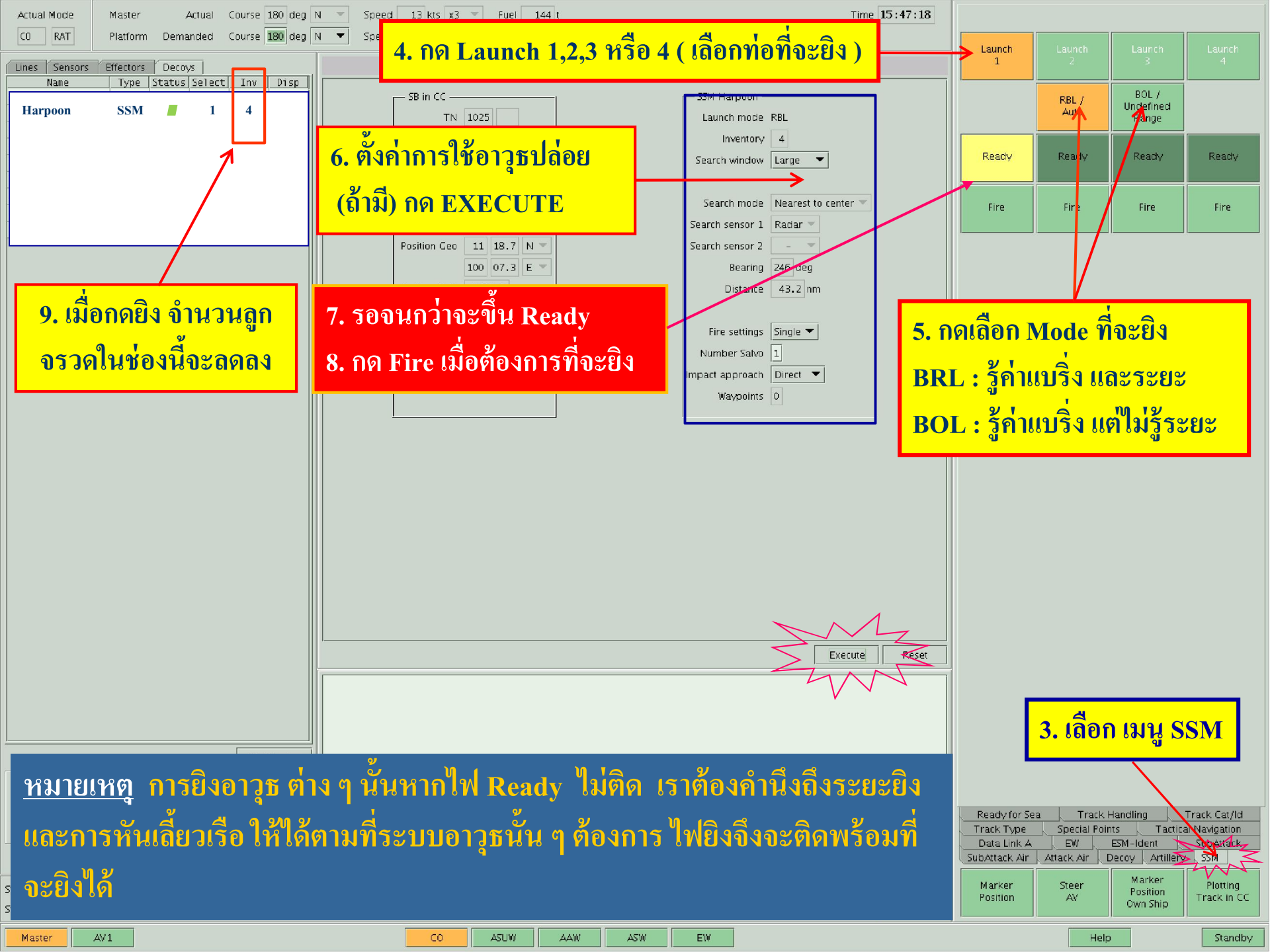
External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

focon


4. กด Launch 1,2,3 หรือ 4 (เลือกท่อที่จะยิง)
6. ตั้งค่าการใช้อาวุธปล่อย
(ถ้ามี) กด EXECUTE
9. เมื่อกดยิง จำนวนลูก
จรวดในช่องนี้จะลดลง
7. รอจนกว่าจะขึ้น Ready
8. กด Fire เมื่อต้องการที่จะยิง
5. กดเลือก Mode ที่จะยิง
BRL : รู้ค่าแบริ่ง และระยะ
BOL : รู้ค่าแบริ่ง แต่ไม่รู้ระยะ
3. เลือก เมนู SSM
หมายเหตุ การยิงอาวุธ ต่าง ๆ นั้นหากไฟ Ready ไม่ติด เราต้องคำนึงถึงระยะยิง
และการหันเลี้ยวเรือ ให้ได้ตามที่ระบบอาวุธนั้น ๆ ต้องการ ไฟยิงจึงจะติดพร้อมที่
จะยิงได้
Harpoon
SSM
Launch mode RBL
Inventory 4
Search window Large
Search mode Nearest to center
Search sensor 1 Radar
Search sensor 2
Bearing 246 deg
Distance 43.2 nm
Fire settings Single
Number Salvo 1
Impact approach Direct
Waypoints 0
Execute
Reset
Launch 1
Launch 2
Launch 3
Launch 4
RBL / Au
BOL / Undefined Range
Ready
Fire
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

14/09 15:49:33

Own Ship Data

COURSE 180 °
SPEED kts 18

REL 0 - 18

Geo

LAT 11 35.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data

IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode

Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display

Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid
Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw

Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion

Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link

Data Link A | Data Link B

Display Filters

EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors

Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number

Call | Reject

L R Mic

focon

10.3 การยิง Chaff

1. คลิ๊กเม้าท์ทางด้านกราบที่มีภัยคุมคาม
2. เลื่อนเม้าท์ไปจอซ้าย เพื่อเลือกเมนูยิง Chaff

14/09 15:38:18

Own Ship Data
COURSE 180 °
SPEED kts 15
REL 0 - 15

Geo
LAT 11 36.5 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

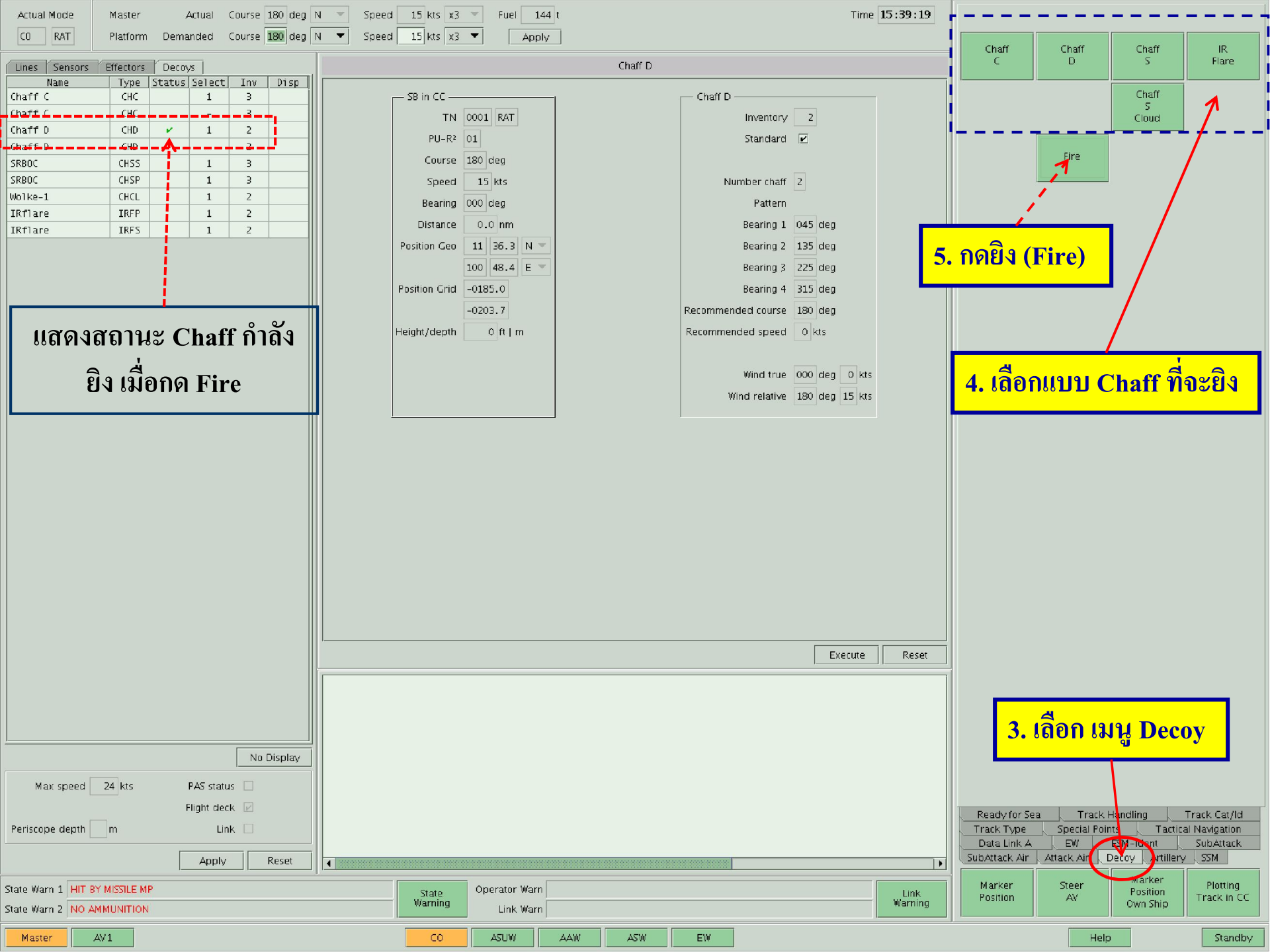
Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

y	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2	External 01	External 02	External 03	External 04	ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
rl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3	External 05	External 06	External 07	External 08	audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
-	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7	External 09	External 10	External 11	External 12	cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
s	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge	External 13	External 14	External 15	External 16	cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge	External 17	External 18	External 19	External 20	cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject
L R Mic


Actual Mode
CO
RAT
Master
Platform
Actual
Demanded
Course 180 deg N
Course 180 deg N
Speed 15 kts x3
Speed 15 kts x3
Fuel 144 t
Apply
Time 15:39:19
Lines
Sensors
Effectors
Decoys
Name Type Status Select Inv Disp
Chaff C CHC 1 3
Chaff D CHD 1 2
SRBOC CHSS 1 3
SRBOC CHSP 1 3
Wolke-1 CHCL 1 2
IRflare IRFP 1 2
IRflare IRFS 1 2
แสดงสถานะ Chaff กำลังยิง เมื่อกด Fire
Chaff D
SB in CC
TN 0001 RAT
PU-R² 01
Course 180 deg
Speed 15 kts
Bearing 000 deg
Distance 0.0 nm
Position Geo 11 36.3 N
100 48.4 E
Position Grid -0185.0
-0203.7
Height/depth 0 ft | m
Chaff D
Inventory 2
Standard
Number chaff 2
Pattern
Bearing 1 045 deg
Bearing 2 135 deg
Bearing 3 225 deg
Bearing 4 315 deg
Recommended course 180 deg
Recommended speed 0 kts
Wind true 000 deg 0 kts
Wind relative 180 deg 15 kts
Execute
Reset
Chaff C
Chaff D
Chaff S
IR Flare
Chaff S Cloud
Fire
5. กดยิง (Fire)
4. เลือกแบบ Chaff ที่จะยิง
3. เลือก เมนู Decoy
No Display
Max speed 24 kts
PAS status
Flight deck
Periscope depth m
Link
Apply
Reset
Ready for Sea
Track Handling
Track Cat/Id
Track Type
Special Points
Tactical Navigation
Data Link A
EW
ESM-Ident
SubAttack
SubAttack Air
Attack Air
Decoy
Artillery
SSM
Marker Position
Steer AV
Marker Position Own Ship
Plotting Track in CC
State Warn 1 HIT BY MISSILE MP
State Warn 2 NO AMMUNITION
State Warning
Operator Warn
Link Warn
Link Warning
Master
AV1
CO
ASUW
AAW
ASW
EW
Help
Standby

การแบ่งกลุ่มตามห้องฝึก จำนวน 10 ห้อง

ลำดับ 1 – 9	ห้องฝึก 1
ลำดับ 10 – 18	ห้องฝึก 2
ลำดับ 19 – 27	ห้องฝึก 3
ลำดับ 28 – 36	ห้องฝึก 4
ลำดับ 37 – 45	ห้องฝึก 5
ลำดับ 46 – 54	ห้องฝึก 6
ลำดับ 55 – 63	ห้องฝึก 7
ลำดับ 64 – 71	ห้องฝึก 8
ลำดับ 72 – 79	ห้องฝึก 9
ลำดับ 80 – 87	ห้องฝึก 10

จบการบรรยาย
ตอบข้อสงสัย

ส่วนที่ตัดออก

14/09 15:06:36

Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0

Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

focon

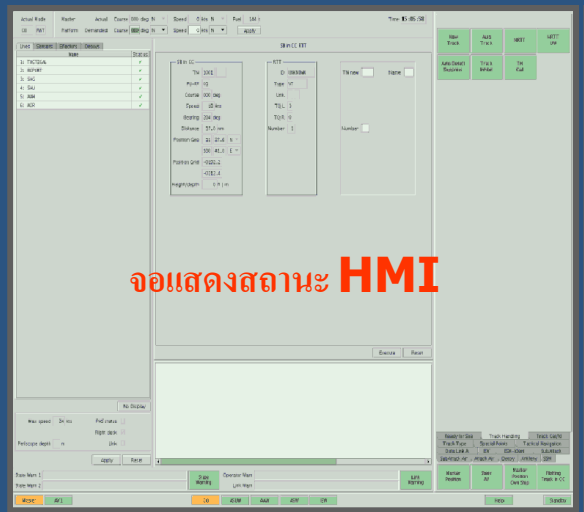
1. ส่วนประกอบของเครื่องฝึก

1. ส่วนควบคุม (Multifunction console :MFC) ประกอบด้วยจอภาพ LCD 2 จอ ได้แก่

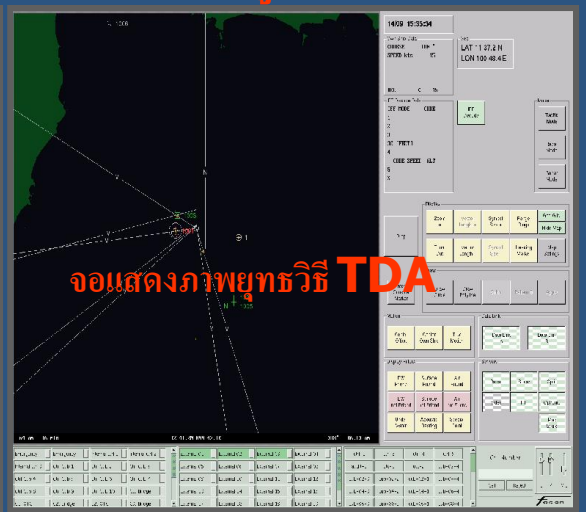
1.1 จอแสดงภาพทางยุทธวิธี :TDA (Tactical Display Area) หรือจอแสดงภาพด้านขวา โดยเป็นจอแสดงภาพสถานการณ์ทางยุทธวิธี (TDA) หรือแสดงภาพอุปกรณ์ที่มีอยู่ในห้องศูนย์ยุทธการของเรือในการฝึกพนักงาน เช่น จำลองแสดงภาพ/เสียงของ โซนาร์, เรดาร์, ESM กล่าวคือสามารถแสดงภาพตามที่ผู้ใช้กำหนดให้เป็นหน้าที่ต่าง ๆ ทั้งในส่วนของผู้ควบคุมการฝึก (แสดงภาพรวมทั้งสถานการณ์) และผู้รับการฝึก (แสดงภาพเฉพาะกำลังฝ่ายตนเอง)

1.2 จอแสดงสถานะ / ติดต่อกับผู้ใช้งาน : HMI (Human Machine Interface) หรือจอแสดงภาพด้านซ้าย เป็นจอแสดงผลข้อมูลของอุปกรณ์ตรวจจับที่เดินเครื่องให้ผู้รับการฝึกทราบ และรับข้อมูลต่าง ๆ ที่ผู้ใช้ป้อนให้ ได้แก่ เข็ม , ความเร็ว , ความสูง , การตั้งค่าระบบอาวุธและระบบสงครามอิเล็กทรอนิกส์ เพื่อนำไปประมวลผลต่อเกมส์

2. ชุดหูฟัง (Headset) การสื่อสาร สามารถจำลองการสื่อสารภายในทางหูฟังด้านซ้าย / การสื่อสารภายนอกทางหูฟังด้านขวา



จอแสดงสถานะ HMI



จอแสดงภาพยุทธวิธี TDA

2.2 ห้องประชุมแบ่งฝ่าย / ห้องบัญชาการ (Conference Rooms/OTC Cubicles)

จำนวน 2 ห้อง ทำหน้าที่เป็นกองบัญชาการโดยเชื่อมต่อกับระบบของเครื่องฝึก และเป็นห้องบรรยายสรุปในตัว โดยแต่ละห้องจะมีโต๊ะ MFC จำนวน 1 โต๊ะ (เชื่อมต่อกับระบบของประมวลผลของเครื่องฝึกฯ) พร้อมอุปกรณ์สำหรับการพล๊อต การสื่อสาร และ Projector ห้องละ 1 เครื่อง พร้อมจอแสดงภาพ

2.3 ห้องควบคุมการฝึก (Control Cubicles) จำนวน 1 ห้อง สำหรับผู้ควบคุมการฝึก ประกอบ ด้วยโต๊ะ MFC จำนวน 5 โต๊ะ (เชื่อมต่อกับระบบของประมวลผลของเครื่องฝึกฯ) เครื่อง ASTT มีระบบที่สามารถบันทึกภาพสถานการณ์การฝึกและแสดงภาพย้อนหลังสำหรับการวิจารณ์การฝึก

2.4 ห้องวิจารณ์การฝึก (Auditorium) จำนวน 1 ห้อง เป็นห้องประชุมขนาด 122 ที่นั่ง ฝึก ประกอบด้วยโต๊ะ MFC จำนวน 1 โต๊ะ (เชื่อมต่อกับระบบของประมวลผลของเครื่องฝึกฯ) พร้อมอุปกรณ์สำหรับการบรรยายและแถลงผลการฝึก ได้แก่ Projector จำนวน 2 เครื่อง จอแสดงภาพขนาดใหญ่ และเครื่องขยายเสียง เป็นต้น

การใช้เครื่องฝึกเบื้องต้น

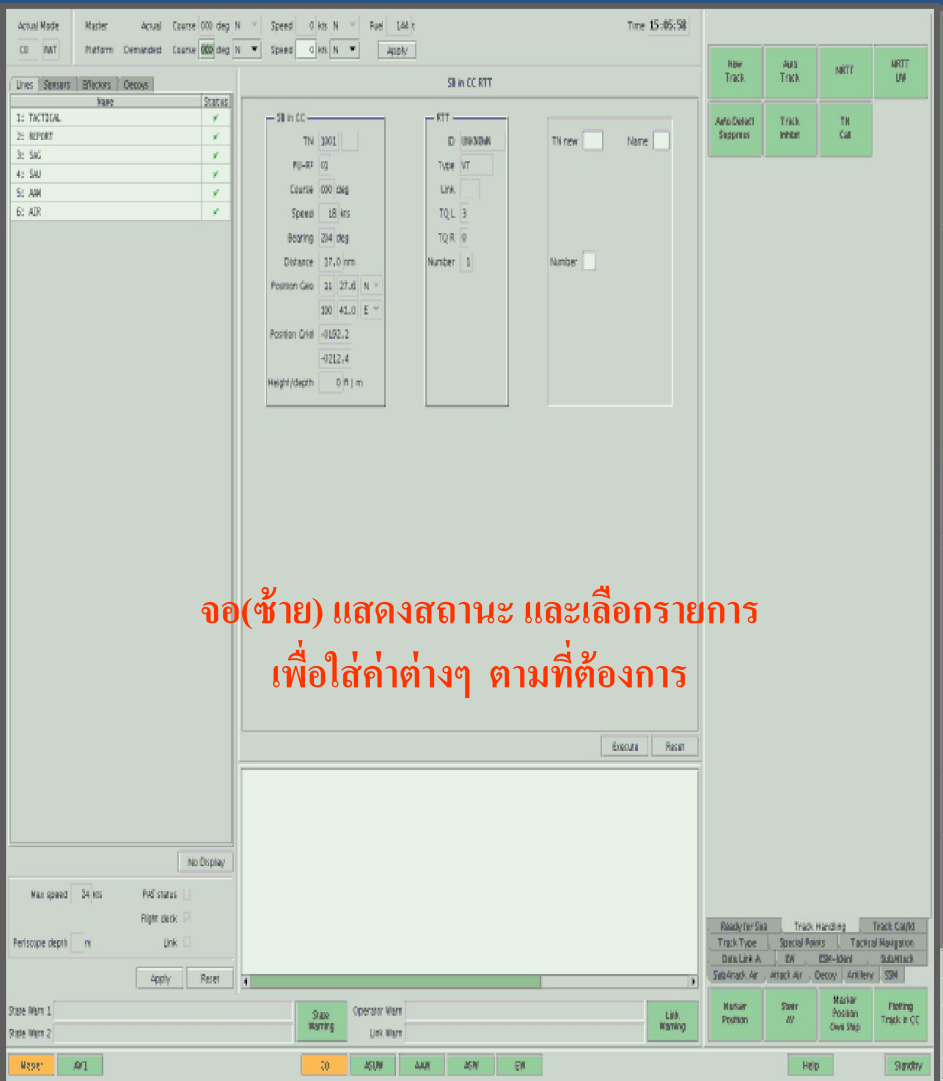
หัวข้อนี้จะอธิบายการใช้งานต่าง ๆ ให้กับที่ผู้เข้ารับการฝึกทราบถึงสิ่งที่ควรรู้ เบื้องต้น เช่น การหันเลี้ยวเรือ การเดินอุปกรณ์ตรวจจับ การใช้อาวุธ การติดต่อสื่อสาร ฯลฯ ซึ่งจะได้อธิบายดังต่อไปนี้

10 คำสั่งต่อไปนี้เป็นคำสั่งที่สำคัญและใช้งานบ่อยที่สุด ที่ผู้เข้ารับการฝึกควรทราบและใช้งานให้เกิดความชำนาญ คือ

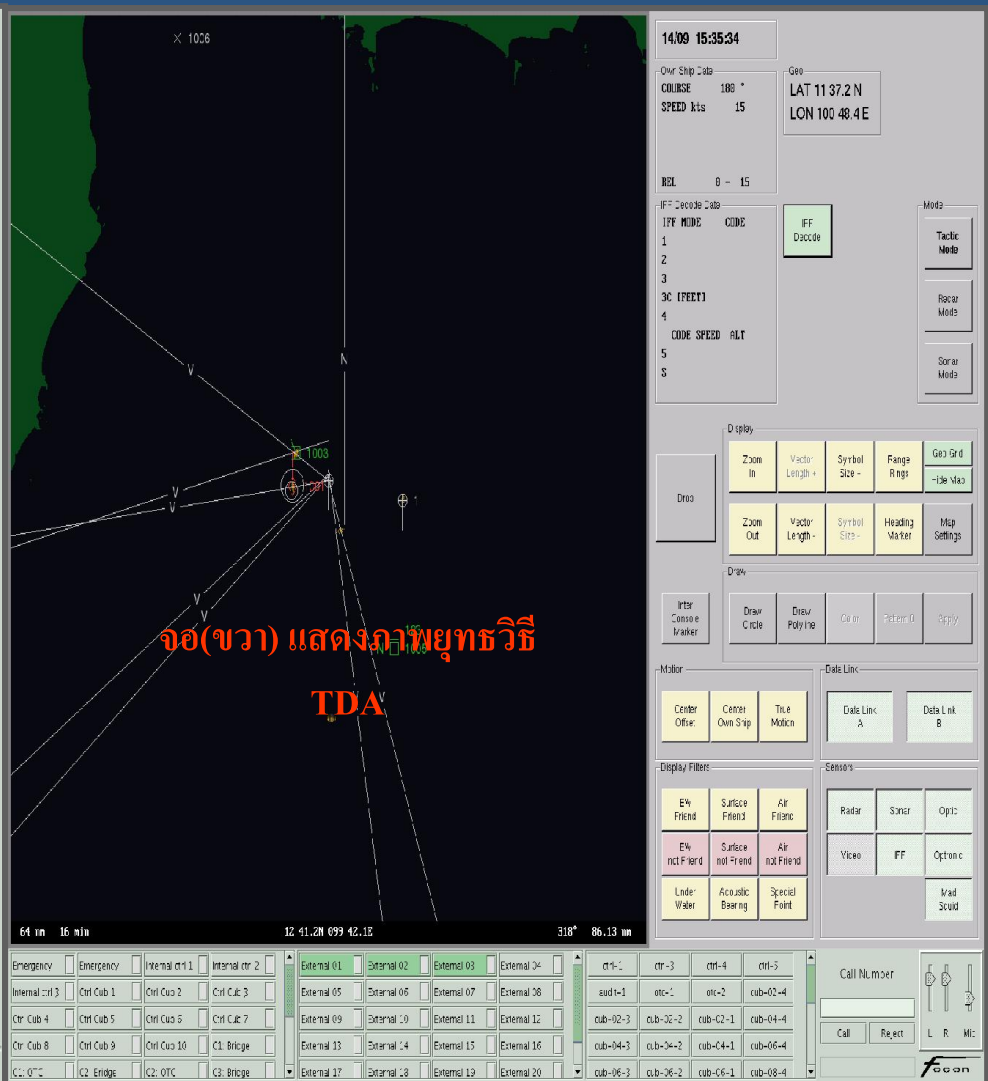
1. การ Log In เพื่อเข้าเล่นเกมส์และการใช้งานเม้าท์
2. การเปลี่ยนเข็มความเร็วยาน
3. การเดินอุปกรณ์ตรวจจับต่าง ๆ ประจำยาน
4. การใช้แถบเมนูที่สำคัญทางจอด้านขวา
5. การ Track เป้า และการพิสูจน์ทราบเป้า (เปลี่ยนสีสัญลักษณ์)
6. การติดต่อสื่อสาร
7. การสร้างเป้าจำลอง และ การสร้างจุดอ้างอิงต่าง ๆ
8. การสร้างสี่เหลี่ยม , การสร้างวงกลมและการผูกเข้ากับยาน
9. การวัดระยะทางจากจุดต่าง ๆ
10. การใช้อาวุธ , การยิง Chaff

ส่วนประกอบของเครื่องฝึก

1 MFC ประกอบด้วย จอ LCD จำนวน 2 จอ



จอ(ซ้าย) แสดงสถานะ และเลือกรายการ
เพื่อใส่ค่าต่างๆ ตามที่ต้องการ



จอ(ขวา) แสดงภาพยุทธวิธี
TDA

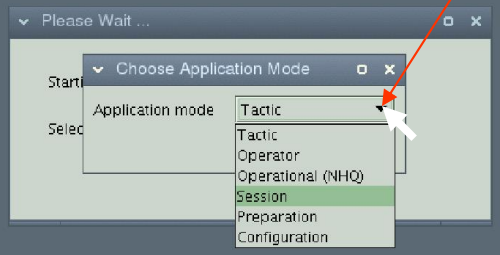
ห้องผู้รับการฝึก (Trainee Cubicles)

ทำหน้าที่เป็นยาน หมวดเรือ หรือกองกำลังทางเรือ โดยแต่ละห้องจะมีโต๊ะ Multi-Function Consoles : จำนวน 4 MFC พร้อมอุปกรณ์สำหรับการพล๊อตและการสื่อสาร ทั้งนี้ห้องเรือ/ กองเรือหัวหน้าของแต่ละฝ่ายจะมีโต๊ะพล๊อตกึ่งอัตโนมัติ (Semi auto plotting table) เหมือนโต๊ะพล๊อตของจริงที่มีใช้อยู่ภายในเรือ ฝ่ายละ 1 โต๊ะ รวม 2 โต๊ะ (ห้องฝึก 1 , 2)

Mode Configuration (แบ่งห้องฝึก)

กด MANU เลือกคำว่า

- Configuration + (Apply)



Mode Tactic ใช้กับเครื่อง Mobile

1. . การ Log In เพื่อเข้าเล่นเกมส์และการใช้งานเม้าท์

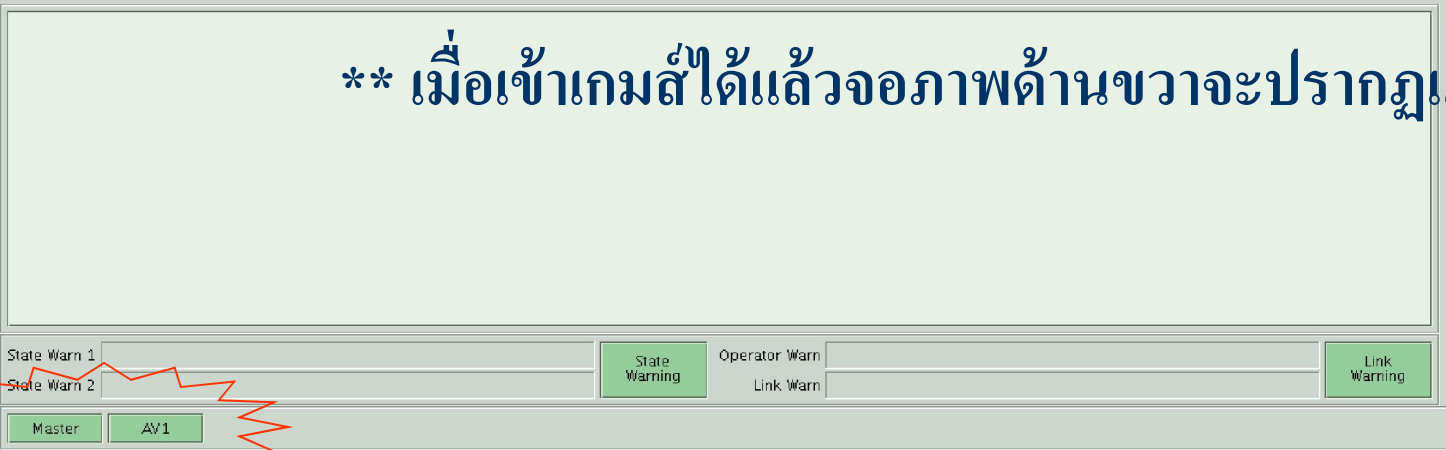
การเข้าเกมส์

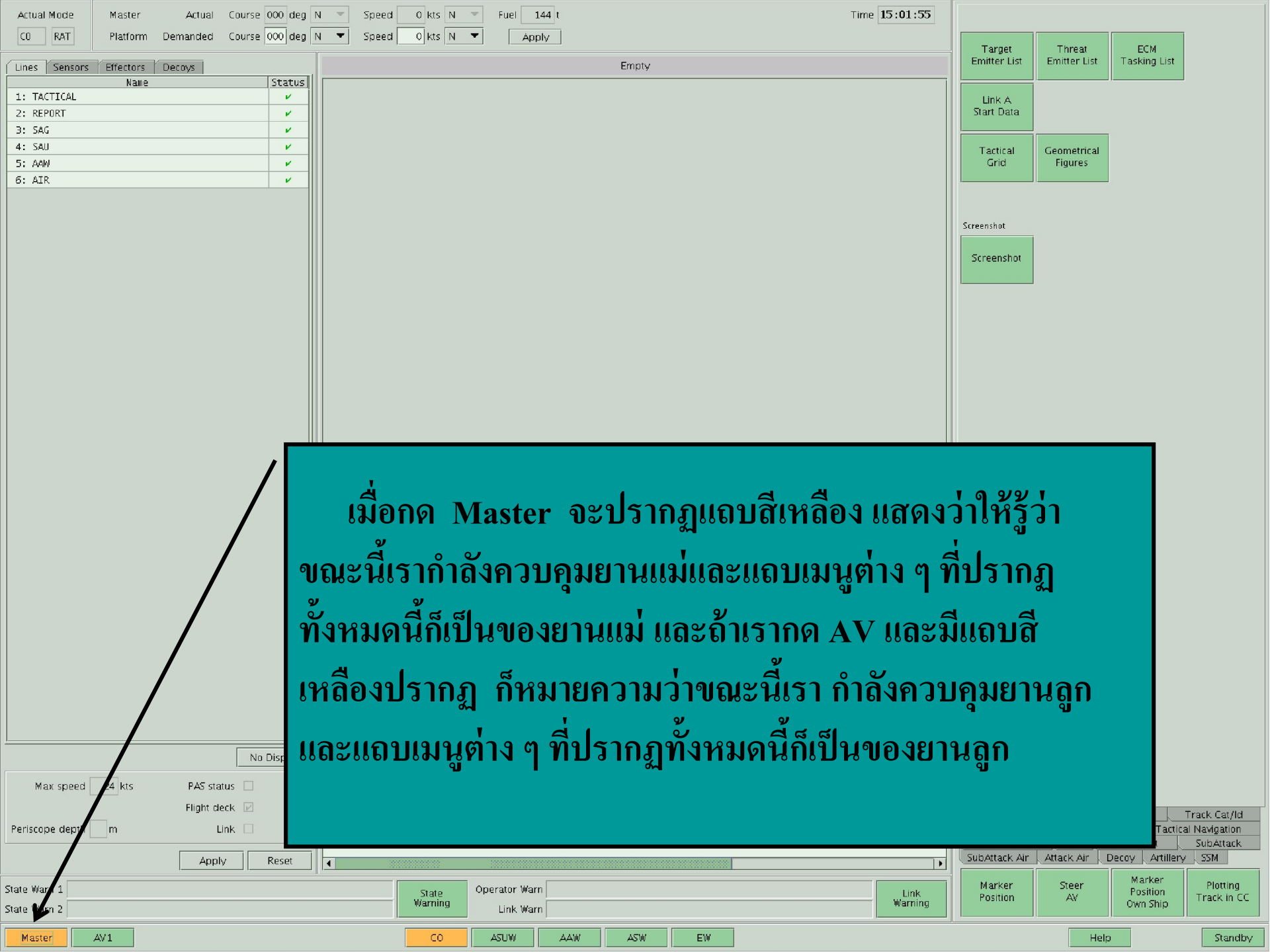
เมื่อห้องควบคุมการฝึกบอกให้เข้าเกมส์ให้คลิ๊กไปที่

- Master = เข้าเพื่อเล่นเป็นยานหลัก (ยานแม่)

- AV1 = เข้าเพื่อเล่นเป็นยานรอง (ยานลูก)

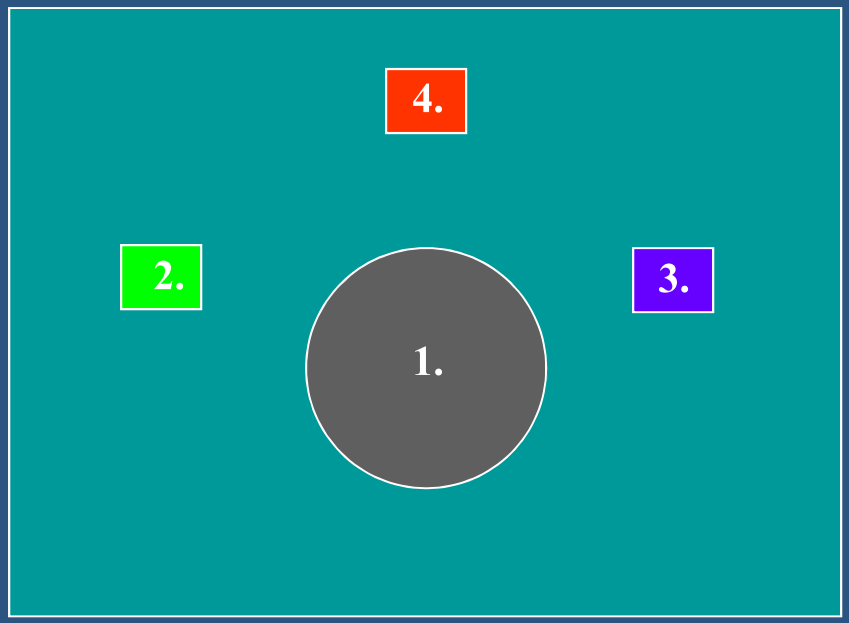
** เมื่อเข้าเกมส์ได้แล้วจอภาพด้านขวาจะปรากฏแผนที่




เมื่อกด Master จะปรากฏแถบสีเหลือง แสดงว่าให้รู้ว่าขณะนี้เรากำลังควบคุมยานแม่และแถบเมนูต่าง ๆ ที่ปรากฏทั้งหมดนี้ก็เป็นของยานแม่ และถ้าเรากด AV และมีแถบสีเหลืองปรากฏ ก็หมายความว่าขณะนี้เรา กำลังควบคุมยานลูกและแถบเมนูต่าง ๆ ที่ปรากฏทั้งหมดนี้ก็เป็นของยานลูก

1. . การ Log In เพื่อเข้าเล่นเกมส์และการใช้งานเม้าท์

เม้าท์ จะติดตั้งอยู่ทางด้านขวาสุดข้างแท่นวางแป้นพิมพ์ จะมีข้อคล้ายและแตกต่างกันเมื่อเทียบกับเม้าที่เราใช้งานอยู่ในปัจจุบัน (ของจริงไม่มีสี)



- หมุน 1 เพื่อเลื่อนCursor ไปยังที่ ที่เราต้องการ (สามารถเลื่อนผ่านจด LCD ทั้งสองจอได้)

- กด 2 เพื่อตกลงหลักจากที่เราป้อนข้อมูลหรือทำสิ่งที่ต้องการเสร็จแล้ว (มีค่าเท่ากับการกด F9)

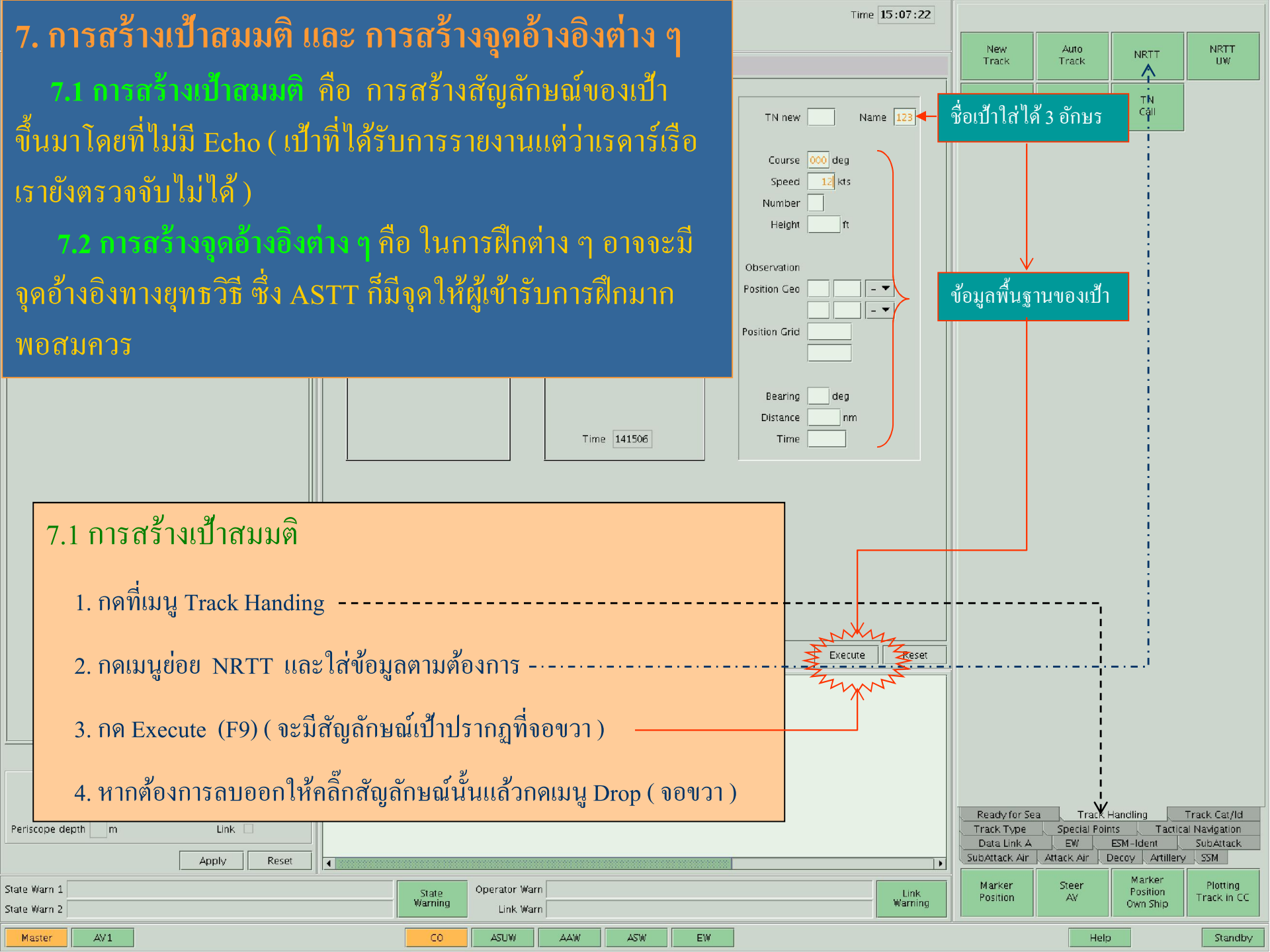
- กด 3 เพื่อเป็นการเรียกเมาส์กลับ และสำหรับบางคำสั่งที่ต้องใช้การ คลิ๊กซ้ายหรือคลิ๊กขวา

- กด 4 เพื่อทำการลบสิ่งต่าง ๆที่ต้องการลบ (มีค่าเท่ากับการกด เมนู Drop)

7. การสร้างเป้าสมมติ และ การสร้างจุดอ้างอิงต่าง ๆ

7.1 การสร้างเป้าสมมติ คือ การสร้างสัญลักษณ์ของเป้าขึ้นมาโดยที่ไม่มี Echo (เป้าที่ได้รับการรายงานแต่ว่าเรดาร์เรือเรายังตรวจจับไม่ได้)

7.2 การสร้างจุดอ้างอิงต่าง ๆ คือ ในการฝึกต่าง ๆ อาจจะมีจุดอ้างอิงทางยุทธวิธี ซึ่ง ASTT ก็มีจุดให้ผู้เข้ารับการฝึกมากพอสมควร



7.1 การสร้างเป้าสมมติ

1. กดที่เมนู Track Handing
2. กดเมนูย่อย NRTT และใส่ข้อมูลตามต้องการ
3. กด Execute (F9) (จะมีสัญลักษณ์เป้าปรากฏที่จอขวา)
4. หากต้องการลบออกให้คลิ๊กสัญลักษณ์นั้นแล้วกดเมนู Drop (จอขวา)

14/09 15:07:28

Own Ship Data
COURSE 000 °
SPEED kts 0

Geo
LAT 11 43.0 N
LON 100 48.4 E

IFF Decode Data
IFF MODE CODE
1
2
3
3C [FEET]
4
CODE SPEED ALT
5
S

IFF Decode

Mode
Tactic Mode
Radar Mode
Sonar Mode

Drop

Display
Zoom In | Vector Length + | Symbol Size + | Range Rings | Geo Grid | Hide Map
Zoom Out | Vector Length - | Symbol Size - | Heading Marker | Map Settings

Inter Console Marker

Draw
Draw Circle | Draw Polyline | Color | Pattern 0 | Apply

Motion
Center Offset | Center Own Ship | True Motion

Data Link
Data Link A | Data Link B

Display Filters
EW Friend | Surface Friend | Air Friend
EW not Friend | Surface not Friend | Air not Friend
Under Water | Acoustic Bearing | Special Point

Sensors
Radar | Sonar | Optic
Video | IFF | Optronic
Mad Squid

Emergency	Emergency	Internal ctrl 1	Internal ctrl 2
Internal ctrl 3	Ctrl Cub 1	Ctrl Cub 2	Ctrl Cub 3
Ctrl Cub 4	Ctrl Cub 5	Ctrl Cub 6	Ctrl Cub 7
Ctrl Cub 8	Ctrl Cub 9	Ctrl Cub 10	C1: Bridge
C1: OTC	C2: Bridge	C2: OTC	C3: Bridge

External 01	External 02	External 03	External 04
External 05	External 06	External 07	External 08
External 09	External 10	External 11	External 12
External 13	External 14	External 15	External 16
External 17	External 18	External 19	External 20

ctrl-1	ctrl-3	ctrl-4	ctrl-5
audit-1	otc-1	otc-2	cub-02-4
cub-02-3	cub-02-2	cub-02-1	cub-04-4
cub-04-3	cub-04-2	cub-04-1	cub-06-4
cub-06-3	cub-06-2	cub-06-1	cub-08-4

Call Number
Call | Reject

L R Mic

focon

ตารางการฝึกเครื่องฝึกจำลองยุทธ์ ASTT ครั้งที่ ๑
ตั้งแต่ ๓๑ ต.ค. – ๔ พ.ย.๕๕