



中华人民共和国国家标准

GB 10846—89

船用磁罗经自动操舵仪 通用技术条件

General specifications of marine autopilot
with magnetic compass

1989-03-31发布

1990-01-01实施

国家技术监督局 发布

中华人民共和国国家标准

船用磁罗经自动操舵仪 通用技术条件

GB 10846—89

General specifications of marine autopilot
with magnetic compass

1 主题内容与适用范围

本标准规定了各种磁罗经自动操舵仪的术语、技术要求、试验方法和检验规则。
本标准适用于磁罗经自动操舵仪(以下简称操舵仪),不适用于其他类型的操舵仪。

2 引用标准

- GB 2423.1 电工电子产品基本环境试验规程 试验 A:低温试验方法
- GB 2423.2 电工电子产品基本环境试验规程 试验 B:高温试验方法
- GB 2423.4 电工电子产品基本环境试验规程 试验 Db:交变湿热试验方法
- GB 3896 A级磁罗经技术条件
- GB 3768 噪声源声功率级的测定 简易法
- GB 3907 工业无线电干扰基本测量方法
- GB 4859 电气设备的抗干扰特性基本测量方法
- GB 6833 电子测量仪器电磁兼容性试验规范
- GB 10104 船用 B 级磁罗经通用技术条件
- CB 1038 船用导航仪器运输包装技术条件
- CB 1146.11 船舶设备环境试验方法 试验 J:长霉
- CB 1146.12 船舶设备环境试验方法 试验 Ka:盐雾
- CB 1146.15 船舶设备环境试验方法 试验 R:外壳防水
- CB* 3023 船舶电器设备和仪器仪表铭牌与标牌
- CB/Z 206 磁罗经在船上的定位

3 术语

3.1 磁罗经自动操舵仪 autopilot with magnetic compass

根据磁罗经指令信号完成自动操纵舵机的仪器。

3.2 远距离操纵 remote steering

利用手提式操纵器实现的随动操纵或简单操纵。

3.3 跟踪精度 follow accuracy

随动操纵时,舵角反馈值与舵角指令值之差。