

Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die Seeschifffahrt – Weltweite Navigations-Satellitensysteme (GNSS)
 Teil 2: Weltweites Navigations-Satellitensystem (GLONASS) – Empfangsanlagen – Leistungsanforderungen, Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse (IEC 61108-2 : 1998) Deutsche Fassung EN 61108-2 : 1998

DIN
EN 61108-2

Diese Norm enthält die deutsche Übersetzung der Internationalen Norm

IEC 61108-2

ICS 47.020.70

Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems – Global navigation satellite systems (GNSS) – Part 2: Global navigation satellite system (GLONASS) – Receiver equipment – Performance standards, methods of testing and required test results (IEC 61108-2 : 1998);
 German version EN 61108-2 : 1998

Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes – Système mondial de navigation par satellite (GNSS) – Partie 2: Système de navigation par satellite GLONASS – Matériel de réception – Normes de fonctionnement, méthodes d'essai et résultats d'essai exigibles (CEI 61108-2 : 1998);
 Version allemande EN 61108-2 : 1998

Die Europäische Norm EN 61108-2 : 1998 hat den Status einer Deutschen Norm.

Beginn der Gültigkeit

Die EN 61108-2 wurde am 1998-08-01 angenommen.

Nationales Vorwort

Für die vorliegende Norm ist das nationale Arbeitsgremium K 738 „Elektronische Navigationsinstrumente“ der Deutschen Elektrotechnischen Kommission im DIN und VDE (DKE) zuständig.

Norm-Inhalt war veröffentlicht als E DIN IEC 80/143/CDV : 1997-09.

Für den Fall einer undatierten Verweisung im normativen Text (Verweisung auf eine Norm ohne Angabe des Ausgabedatums und ohne Hinweis auf eine Abschnittsnummer, eine Tabelle, ein Bild usw.) bezieht sich die Verweisung auf die jeweils neueste gültige Ausgabe der in Bezug genommenen Norm.

Für den Fall einer datierten Verweisung im normativen Text bezieht sich die Verweisung immer auf die in Bezug genommene Ausgabe der Norm.

Der Zusammenhang der zitierten Normen mit den entsprechenden Deutschen Normen ist nachstehend wiedergegeben. Zum Zeitpunkt der Veröffentlichung dieser Norm waren die angegebenen Ausgaben gültig.

IEC hat 1997 die Benummerung der IEC-Publikationen geändert. Zu den bisher verwendeten Normnummern wird jeweils 60000 addiert. So ist zum Beispiel aus IEC 68 nun IEC 60068 geworden.

Europäische Norm	Internationale Norm	Deutsche Norm	Klassifikation im VDE-Vorschriftenwerk
EN 60721-3-6 : 1993 EN 60721-3-6/A2 : 1997	IEC 60721-3-6 : 1987 A1 : 1991 A2 : 1996	DIN EN 60721-3-6 : 1994-06 DIN EN 60721-3-6/A1 : 1997-07	–
EN 60945 : 1997	IEC 60945 : 1996	DIN EN 60945 : 1997-09	–
EN 61162-1 : 1996	IEC 61162-1 : 1995	DIN EN 61162-1 : 1996-10	–
–	IMO Resolution A.529 : 1983	–	–
–	IMO Resolution A.694 : 1991	–	–
–	IMO Resolution A.815 : 1995	–	–
–	IMO Resolution MSC.53(66) : 1996	–	–
–	ITU-R M.823-2 : 1996	–	–

Fortsetzung Seite 2
und 9 Seiten EN

Deutsche Elektrotechnische Kommission im DIN und VDE (DKE)
 Normenstelle Schiffs- und Meerestechnik (NSMT) im DIN Deutsches Institut für Normung e.V.

Nationaler Anhang NA (informativ)

Literaturhinweise

DIN EN 60721-3-6

Klassifizierung von Umweltbedingungen – Teil 3: Klassen von Umwelteinflußgrößen und deren Grenzwerte – Einsatz auf Schiffen (IEC 60721-3-6 : 1987 + A1 : 1991);
Deutsche Fassung EN 60721-3-6 : 1993

DIN EN 60721-3-6/A2

Klassifizierung von Umweltbedingungen – Teil 3: Klassen von Umwelteinflußgrößen und deren Grenzwerte – Hauptabschnitt 6: Einsatz auf Schiffen; Änderung A2 (IEC 60721-3-6 : 1987/A2 : 1996);
Deutsche Fassung EN 60721-3-6 : 1993/A2 : 1997

DIN EN 60945

Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die Seeschifffahrt – Allgemeine Anforderungen – Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse (IEC 60945 : 1996);
Deutsche Fassung EN 60945 : 1997

DIN EN 61162-1

Maritime Navigations- und Funknachrichtengeräte und -systeme – Digitale Schnittstellen – Teil 1: Ein Datensender und viele Datenempfänger (IEC 61162-1 : 1995);
Deutsche Fassung EN 61162-1 : 1996

Deutsche Fassung

**Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die
Seeschifffahrt – Weltweite Navigations-Satellitensysteme (GNSS)**

Teil 2: Weltweites Navigations-Satellitensystem (GLONASS) – Empfangsanlagen –
Leistungsanforderungen, Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse
(IEC 61108-2 : 1998)

Maritime navigation and radiocommunication equipment
and systems – Global navigation satellite systems
(GNSS) – Part 2: Global navigation satellite system
(GLONASS) – Receiver equipment – Performance stand-
ards, methods of testing and required test results
(IEC 61108-2 : 1998)

Matériels et systèmes de navigation et de radiocommuni-
cation maritimes – Système mondial de navigation par
satellite (GNSS) – Partie 2: Système de navigation par
satellite GLONASS – Matériel de réception – Normes de
fonctionnement, méthodes d'essai et résultats d'essai
exigibles
(CEI 61108-2 : 1998)

Diese Europäische Norm wurde von CENELEC am 1998-08-01 angenommen.

Die CENELEC-Mitglieder sind gehalten, die CEN/CENELEC-Geschäftsordnung zu erfüllen,
in der die Bedingungen festgelegt sind, unter denen dieser Europäischen Norm ohne jede
Änderung der Status einer nationalen Norm zu geben ist.

Auf dem letzten Stand befindliche Listen dieser nationalen Normen mit ihren bibliographi-
schen Angaben sind beim Zentralsekretariat oder bei jedem CENELEC-Mitglied auf Anfrage er-
hältlich.

Diese Europäische Norm besteht in drei offiziellen Fassungen (Deutsch, Englisch, Französisch).

Eine Fassung in einer anderen Sprache, die von einem CENELEC-Mitglied in eigener
Verantwortung durch Übersetzung in seine Landessprache gemacht und dem Zentralsekretariat
mitgeteilt worden ist, hat den gleichen Status wie die offiziellen Fassungen.

CENELEC-Mitglieder sind die nationalen elektrotechnischen Komitees von Belgien,
Dänemark, Deutschland, Finnland, Frankreich, Griechenland, Irland, Island, Italien,
Luxemburg, Niederlande, Norwegen, Österreich, Portugal, Schweden, Schweiz, Spanien,
der Tschechischen Republik und dem Vereinigten Königreich.

CENELEC

EUROPÄISCHES KOMITEE FÜR ELEKTROTECHNISCHE NORMUNG
European Committee for Electrotechnical Standardization
Comité Européen de Normalisation Electrotechnique

Zentralsekretariat: rue de Stassart 35, B-1050 Brüssel

Vorwort

Der Text des Schriftstücks 80/179/FDIS, zukünftige 1. Ausgabe von IEC 61108-2, ausgearbeitet von dem IEC TC 80 „Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems“, wurde der IEC-CENELEC Parallelen Abstimmung unterworfen und von CENELEC am 1998-08-01 als EN 61108-2 angenommen.

Nachstehende Daten wurden festgelegt:

- spätestes Datum, zu dem die EN auf nationaler Ebene durch Veröffentlichung einer identischen nationalen Norm oder durch Anerkennung übernommen werden muß (dop): 1999-05-01
- spätestes Datum, zu dem nationale Normen, die der EN entgegenstehen, zurückgezogen werden müssen (dow): 2001-05-01

Anhänge, die als „normativ“ bezeichnet sind, gehören zum Norminhalt.

In dieser Norm ist Anhang ZA normativ.

Der Anhang ZA wurde von CENELEC hinzugefügt.

Anerkennungsnotiz

Der Text der Internationalen Norm IEC 61108-2 : 1998 wurde von CENELEC ohne irgendeine Abänderung als Europäische Norm angenommen.

Inhalt

	Seite		Seite
1 Anwendungsbereich	2	5.2 Prüfungsabfolge	5
2 Normative Verweisungen	2	5.3 Normprüfsignale	5
3 Definitionen und Abkürzungen	3	5.4 Bestimmung der Genauigkeit	5
4 Mindest-Leistungsanforderungen	3	5.5 Organisation der Prüfbedingungen	5
4.1 Zweck	3	5.6 Leistungsprüfungen	6
4.2 GLONASS-Empfangsanlagen	3	5.7 Leistungsüberprüfungen unter Bedingungen	
4.3 Leistungsanforderungen für		der IEC 60945	8
GLONASS-Empfangsanlagen	3	Anhang ZA (normativ) Normative Verweisungen	
5 Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse .	5	auf Internationale Publikationen	
5.1 Prüfplätze	5	mit ihren entsprechenden	
		Europäischen Publikationen	9

1 Anwendungsbereich

Diese Internationale Norm legt die Mindest-Leistungsanforderungen, die Prüfverfahren und die geforderten Prüfergebnisse für GLONASS-Schiffsempfänger fest, basierend auf der IMO-Resolution MSC.53(66), welche die Signale des Weltweiten Navigations-Satellitensystems (GLONASS) des russischen Verteidigungsministeriums nutzen, um eine Positionsbestimmung durchzuführen. Diese Empfängernorm gilt in den Abschnitten der Fahrt in „other waters“, wie in IMO-Resolution A.529 festgelegt.

Alle Texte dieser Norm, deren Wortlaut der IMO-Resolution MSC.53(66) gleicht, werden *kursiv* gedruckt und die Resolution und die Absatznummern werden in Klammern angegeben.

Die Anforderungen in Abschnitt 4 beziehen sich auf die Prüfungen in Abschnitt 5 und umgekehrt.

2 Normative Verweisungen

Die folgenden Normen enthalten Festlegungen, die durch Verweisung in diesem Text Bestandteil dieses Teils der IEC 61108 sind. Zum Zeitpunkt der Veröffentlichung dieser Norm waren die angegebenen Ausgaben gültig. Alle Normen unterliegen der Überarbeitung, und Vertragspartner, deren Vereinbarungen auf diesem Teil der IEC 61108 basieren, werden gebeten, die Möglichkeit zu prüfen, ob die jeweils neuesten Ausgaben der im folgenden genannten Normen angewendet werden können. Die Mitglieder

von IEC und ISO führen Verzeichnisse der gegenwärtig gültigen Internationalen Normen.

IEC 60721-3-6 : 1987

Classification of environmental conditions – Part 3: Classification of groups of environmental parameters and their severities – Ship environment

IEC 60945 : 1996

Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems – General requirements – Methods of testing and required test results.

IEC 61162-1 : 1995

Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems – Digital interfaces – Part 1: Single talker and multiple listeners

IMO Resolution A.529 : 1983

Accuracy standards for navigation

IMO Resolution A.694 : 1991

General requirements for shipborne radio equipment forming part of the Global maritime distress and safety system (GMDSS) and for electronic navigational aids

IMO Resolution A.815 : 1995

World-wide radionavigation system

IMO Resolution MSC.53(66) : 1996

Performance standards for shipborne GLONASS receiver equipment

ITU-R M.823-2 : 1996

Technical characteristics of differential transmissions for global navigation satellite systems (GNSS) from