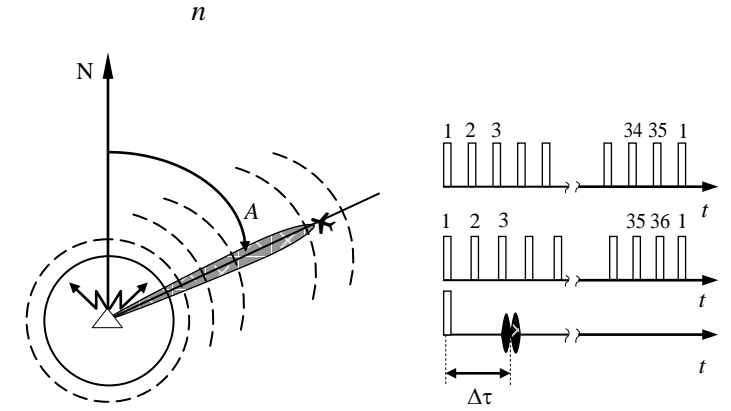


2.6. Радіотехнічні системи ближньої навігації



2.5

TAKAN. VOR VOR/DME DME,

VOR/DME

$\Delta\tau$

$\tau \cong$

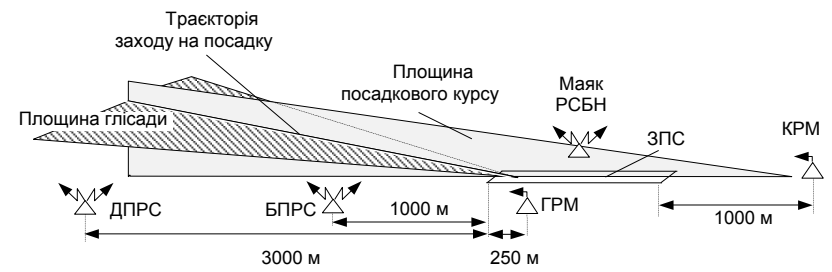
$\Delta\tau$

τ_n

VOR

2.7. Радіотехнічні системи посадки

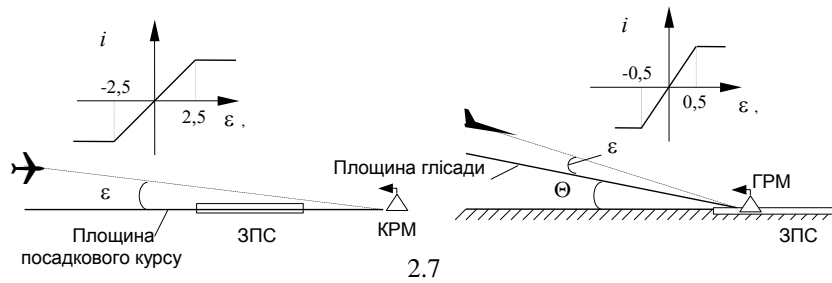
-75.



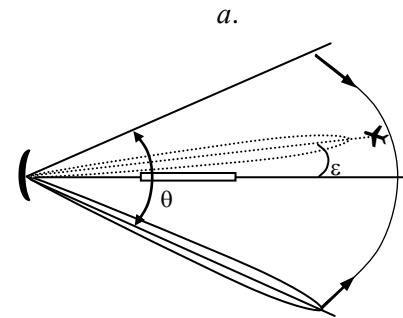
2.6

$\Theta = 2^{\circ}40' \dots 3^{\circ}$

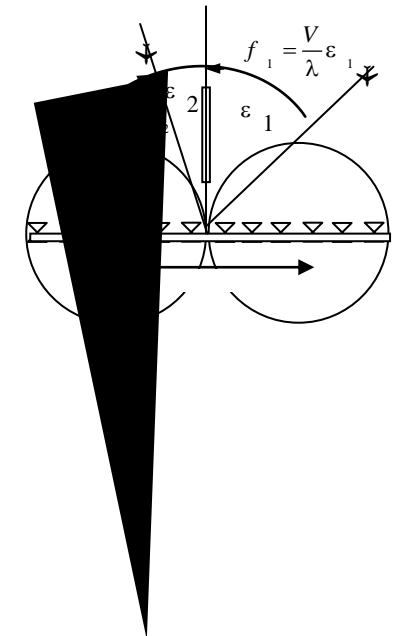
ε -



2.7



θ



$$k = \theta/T \quad \varepsilon = k(t - T_0); \quad t -$$

$$T_0 = 0,5 T$$

δ
 ε

$$f = \frac{V}{\lambda} \sin \varepsilon$$

$$V - \quad \lambda -$$

Таблиця 2.3

	1850-1950	100	10-14
-	1300-1500	2600	>9000
-	1100-1300	1850	<9000
-	0,92	0.1	0,92
-	1,85	0,3	1.85

2.8. Радіотехнічні системи дальньої навігації

$A \ B$

B_{AB}

L

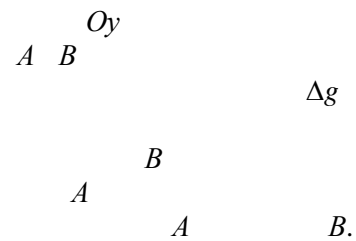
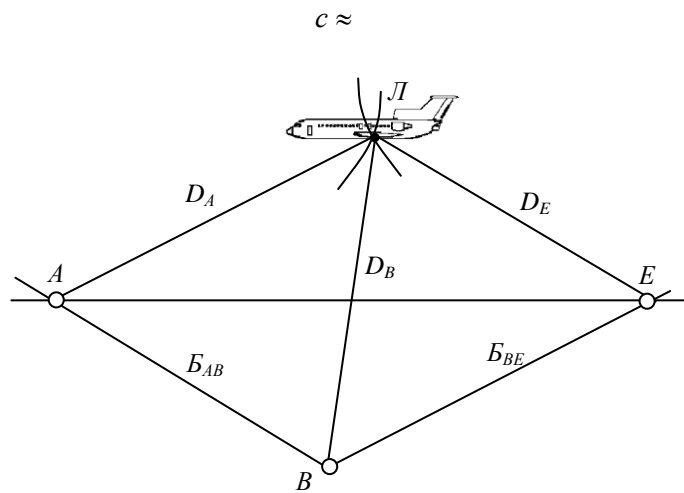
Δg

$$\Delta g = D_A - D_B = c t_1 - c t_2 = c \Delta t.$$

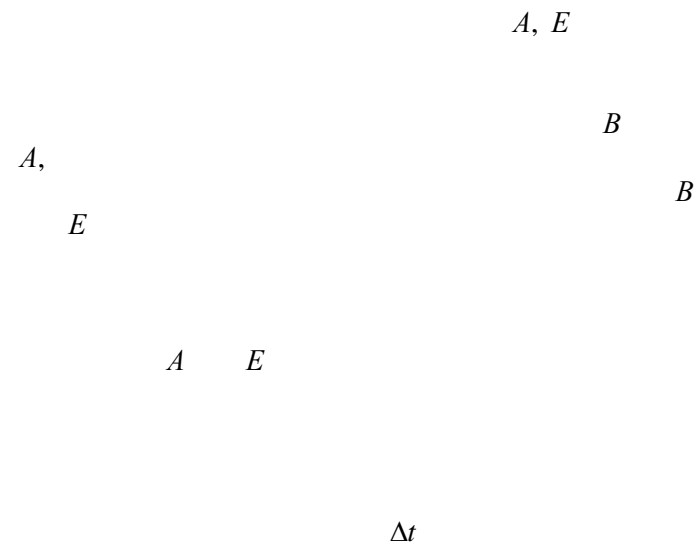
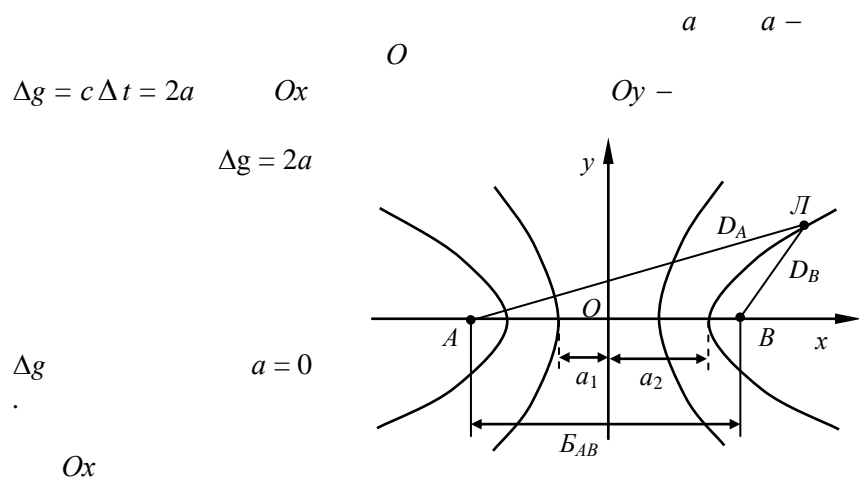
$D_A, D_B -$

$A \ B$

$t_1, t_2 -$



Δt



Δt

(

-

Δt

(

-

-

,

-

,

-

,

-

-

Δg

--

-

2.9. Бортові радіолокаційні станції

(

,

-

°.

:

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

-

.

-

—

—
—
—

2.10. Супутникові навігаційні системи

—

—

—

—

—

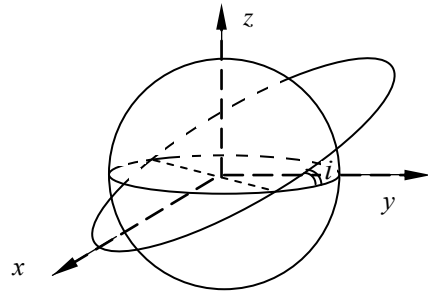
.

)

$i = 0)$

$$e = a^{-1} \left(a^2 - b^2 \right)^{\frac{1}{2}}$$

H i



-

- - -

-

-

-

-

-

-

-

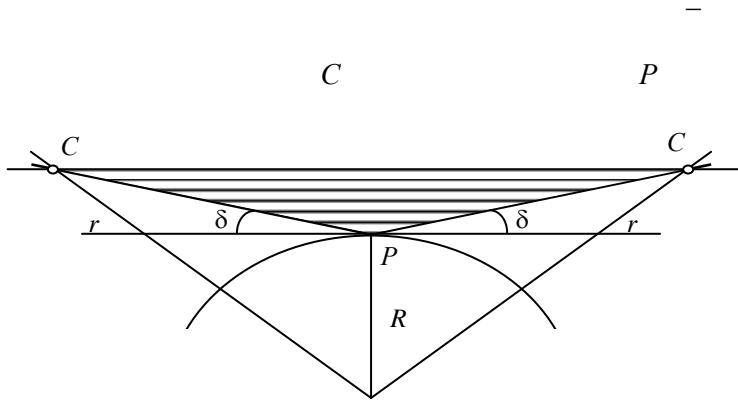
-

-

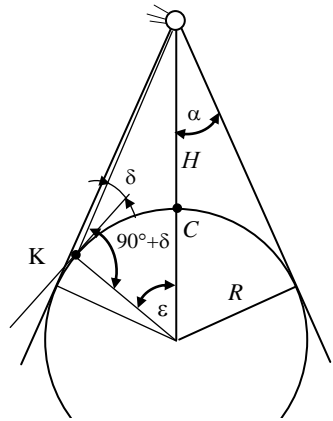
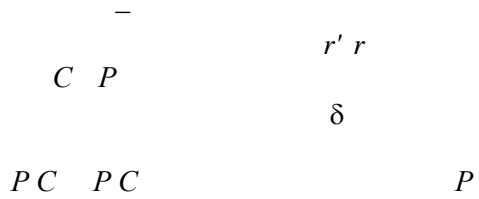
0,2

30 000

-



2.12



R

ε

$$\frac{\sin(90^\circ + \delta)}{H + R} = \frac{\sin \alpha}{R}$$

$$\frac{\cos \delta}{H + R} = \frac{\cos(\epsilon - \delta)}{R}$$

$$\epsilon = \arccos\left(\frac{R \cos \delta}{H + R}\right) - \delta$$

δ

C
ε

$$r = \frac{2\pi R \epsilon}{360^\circ}$$

r = 79

V

Δt

-9

2.11 Системи відображення пілотажно-навігаційної інформації

-

-

-

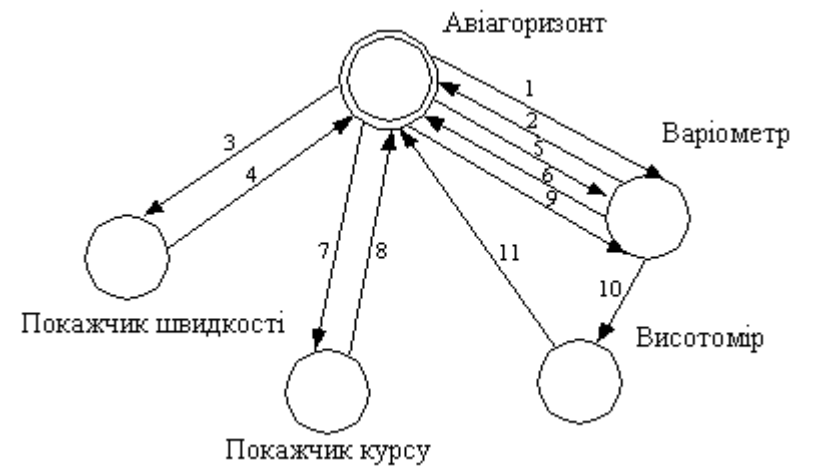
-

-

-

-

-



:3:1:1:

Контрольні питання.

- 1.
2. ?
- 3.
4. ?
- 5.
- 6.
- 7.
- 8.
- 9.
- 10.
- 11.
- 12.
- 13.
- 14.
- 15.
16. ?
- 17.
18. -72?
19. -