

РОЗРАХУНОК КУТОВОГО РОЗНЕСЕННЯ МІЖ РУХОМИМИ ПРИЙМАЧАМИ ЛОКАЦІЙНОЇ ІНФОРМАЦІЇ В УМОВАХ РАДІОМОНІТОРИНГУ НЕСАНКЦІОНОВАНИХ ДЖЕРЕЛ ВИПРОМІНЮВАННЯ

Thursday, 25 April 2019 16:45 (15 minutes)

Abstract

Анотація.

Розглянуто ключові моменти роботи мобільних засобів пасивної системи РМ на базі ДПЛА які дозволяють отримувати необхідну інформацію щодо НДРВ. Висвітлено алгоритм знаходження кутової поправки при пеленгації НДРВ двома ДПЛА.

Ключові слова: пеленгація, ДПЛА, радіомоніторинг, пасивна локація, джерела радіовипромінювання, радіочастотний ресурс.

Abstract.

The key moments of the work of mobile devices of the passive system of the radio monitoring on the basis of the UAVs are considered, which allow get the necessary information about the not authorized radio emission sources. The algorithm of finding the angular correction in the process of direction-finding the not authorized radio emission sources of two UAVs is shown.

Key words: direction-finding, UAV, radio monitoring, passive location, radio emission sources, Radio-Frequency Resources.

Contact Phone

Primary author: СОКОЛОВ, Кирило

Presenter: СОКОЛОВ, Кирило

Session Classification: Програмні та апаратні засоби інформаційної безпеки

Track Classification: Програмні та апаратні засоби інформаційної безпеки