

Оглавление

Введение	3
1. Влияние отражений от ангелов на работу РЛС.....	6
2. Синтез обнаружителей движущихся целей на фоне отражений от ангелов	11
2.1. Постановка задачи синтеза обнаружителя движущихся целей в условиях априорной помеховой неопределенности	11
2.2. Инвариантный обнаружитель Хотеллинга	14
2.3. Модификация алгоритмов инвариантного обнаружения целей на фоне отражений от ангелов	17
2.4. Выводы	23
3. Адаптивные разностно-фазовые обнаружители движущихся целей	24
3.1. Нелинейные системы СДЦ	24
3.2. Адаптивные разностно-временные системы СДЦ	29
3.3. Адаптивные разностно-частотные системы СДЦ	38
3.4. Адаптивные разностно-фазовые обнаружители движущихся целей повышенной эффективности	50
3.5. Выводы	68
4. Защита РЛС от дискретных помех методом их классификации и бланкирования	70
4.1. Постановка задачи синтеза классификатора движущихся целей на фоне отражений от ангелов	70
4.2. Синтез разностно-фазового классификатора эхо сигналов по скоростному признаку	71
4.3. Практическая реализация разностно-фазовых классификаторов по скоростному признаку	82
4.4. Экспериментальная проверка эффективности классификации объектов по скорости	86
4.5. Выводы	94
5. Построение унифицированных обнаружителей движущихся целей в условиях воздействия ангел-эхо ...	95

5.1. Цели и задачи построения унифицированных обнаружителей движущихся целей.....	95
5.2. Унифицированный цифровой обнаружитель движущихся целей блочно-модульного модульного типа.....	96
5.3. Параметрический способ адаптации, применяемый в унифицированных обнаружителях движущихся целей.	98
5.4. Программируемые унифицированные обнаружители движущихся целей.....	104
5.5. Верификация программной реализации унифицированных обнаружителей движущихся целей.....	122
5.6. Выводы.....	129
Заключение.....	131
Принятые сокращения.....	136
Литература.....	137