**Саверкин Олег Владимирович Алгоритмы траекторной обработки сигналов РЛС в связанных координатах**

ОГЛАВЛЕНИЕ ДИССЕРТАЦИИ

кандидат наук Саверкин Олег Владимирович

ВВЕДЕНИЕ

Глава 1. Траекторная обработка радиолокационной информации

1.1. Постановка задачи

1.2. Модели движения объектов

1.3. Обзор существующих моделей наблюдения воздушных объектов

1.4. Методы и алгоритмы траекторной фильтрации

1.5. Алгоритмы стробирования радиолокационных отметок от целей

1.6. Выводы

Глава 2. Разработка моделей движения и алгоритмов траекторной фильтрации и стробирования

2.1. Постановка задачи

2.2. Модели движения в связанных координатах

2.3. Модели наблюдения за объектами

2.4. Алгоритмы траекторной фильтрации на основе моделей движения в связанной системе координат

2.5. Эффективность траекторной фильтрации в связанных координатах при наблюдениях в декартовой системе координат

2.6. Стробирование в связанных координатах

2.7. Эффективность стробирования в связанных координатах

2.8. Выводы

Глава 3. Реализация алгоритмов траекторной обработки и их применение для реальных РЛС

3.1. Постановка задачи

3.2. Программный комплекс

3.3. Эффективность траекторной фильтрации в связанных координатах при

наблюдениях в сферической системе координат

3.4. Выводы

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

Приложение 1 Акт внедрения

Приложение 2 Патенты на изобретения

Приложение 3 Свидетельство о государственной регистрации программы для ЭВМ