

Научный семинар по радиолокационной и радионавигационной технике. Вопросы к зачету

1. Адаптивные методы стабилизации уровня ложных тревог
2. Непараметрические додетекторные методы стабилизации уровня ложных тревог.
3. Адаптивно-непараметрические и робастные методы стабилизации уровня ложных тревог.
4. Ранговые алгоритмы обнаружения сигналов.
5. Модели движения целей и алгоритмы обнаружения их траекторий
6. Оптимальный по критерию максимального правдоподобия алгоритм скользящего сглаживания параметров линейной траектории.
7. Калмановская фильтрация постоянного параметра и линейной траектории движения цели.
8. Фильтр Калмана векторных параметров движения целей и его использование для сглаживания траекторий целей.
9. Характеристики пассивных помех и их математические модели
10. Оптимальные алгоритмы обнаружения сигналов на фоне коррелированных помех
11. Классификация РЛС с системами СДЦ и их структурные схемы
12. Характеристики эффективности систем СДЦ
13. Радиолокационные и радионавигационные методы определения координат
14. Позиционные методы определения координат, основанные на измерении расстояний
15. Позиционные методы определения координат, основанные на измерении углов
16. Позиционные методы определения координат, основанные на измерении частоты Доплера