

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ПАТЕНТ

НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

№ 2498346

СПОСОБ ОБНАРУЖЕНИЯ ПОДВИЖНОГО ОБЪЕКТА

Патентообладатель(ли): *Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет)" (МАИ) (RU)*

Автор(ы): *см. на обороте*

Заявка № 2012115099

Приоритет изобретения **17 апреля 2012 г.**

Зарегистрировано в Государственном реестре изобретений Российской Федерации **10 ноября 2013 г.**

Срок действия патента истекает **17 апреля 2032 г.**

Руководитель Федеральной службы
по интеллектуальной собственности

Б.П. Симонов



Автор(ы): *Ким Николай Владимирович (RU), Носов Владимир Иванович (RU)*



(51) МПК
G01S 17/50 (2006.01)
G06K 9/58 (2006.01)

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
 ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) **ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

(21)(22) Заявка: 2012115099/28, 17.04.2012

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
 17.04.2012

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 17.04.2012

(45) Опубликовано: 10.11.2013 Бюл. № 31

(56) Список документов, цитированных в отчете о
 поиске: RU 2081436 C1, 10.06.1997. RU 2107929 C1,
 27.03.1998. US 7295684 B2, 13.11.2007. RU
 2383902 C2, 10.03.2010.

Адрес для переписки:

125993, Москва, А-80, Волоколамское ш., 4,
 МАИ, патентный отдел

(72) Автор(ы):

Ким Николай Владимирович (RU),
 Носов Владимир Иванович (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное бюджетное
 образовательное учреждение высшего
 профессионального образования
 "Московский авиационный институт
 (национальный исследовательский
 университет") (МАИ) (RU)

(54) СПОСОБ ОБНАРУЖЕНИЯ ПОДВИЖНОГО ОБЪЕКТА

(57) Формула изобретения

1. Способ обнаружения подвижного объекта, заключающийся в приеме излучения от подвижного объекта, регистрации в системе наблюдения первого и второго изображений подвижного объекта в моменты времени τ_1 и τ_2 , формировании из них первого разностного изображения, селекции подвижного объекта по первому разностному изображению, дополнительной регистрации третьего изображения подвижного объекта в момент времени τ_3 , причем $\tau_3 > \tau_1, \tau_2$, отличающийся тем, что определяют центр первого разностного изображения подвижного объекта, дополнительно регистрируют четвертое изображение подвижного объекта в момент времени τ_4 , причем $\tau_4 > \tau_3$, формируют из третьего и четвертого изображений подвижного объекта второе разностное изображение, селектируют подвижный объект по второму разностному изображению, определяют центр второго разностного изображения подвижного объекта, фиксируют в системе наблюдения данные о горизонтальных и вертикальных углах визирования центров первого и второго разностных изображений подвижного объекта, о скорости и путевом угле подвижного объекта, причем значения скорости и путевого угла подвижного объекта в указанные моменты времени определяются в его системе управления по команде системы наблюдения и передаются в систему наблюдения по дуплексному радиоканалу, вычисляют расстояние между центрами первого и второго разностных изображений подвижного объекта и вычисляют наклонные дальности до подвижного объекта путем вычисления параметров треугольника, образованного центром системы

RU 2 4 9 8 3 4 6 C 1

наблюдения и центрами первого и второго разностных изображений подвижного объекта и вычисляют координаты подвижного объекта в системе координат системы наблюдения.

2. Способ обнаружения подвижного объекта по п.1, отличающийся тем, что система наблюдения установлена на другом подвижном объекте.

RU 2 4 9 8 3 4 6 C 1

RU 2 4 9 8 3 4 6 C 1