

Obsah

1.	Úvod	2
2.	Analýza současného stavu v ČR a zahraničí	5
3.	Cíle práce	7
4.	Teoretická východiska	8
4.1	Multilaterační systémy	8
4.2	DME (Distance Measuring Equipment)	9
4.2.1	Vlastnosti DME	10
4.2.2	Využití DME pro RNAV	10
5.	Popis možného řešení	12
5.1	Zvyšování přesnosti MLAT systémů	12
5.1.1	MLAT polohová přesnost	12
5.2	Zpoždění při použití MLAT systému	17
5.3	Využití multilateračního systému pro RNAV	19
5.4	Zpoždění při použití DME systému	23
6.	Dosažené výsledky a jejich hodnocení	24
6.1	Stanovení chyby v horizontálním určení polohy	28
6.2	Matematický model	33
7.	Závěr	37
7.1	Přínosy práce pro rozvoj vědního oboru a doporučení pro další postup ve výzkumu ..	38
7.2	Přínosy práce pro praxi	39
	Seznam použitých pramenů	40