

Obsah

1. Bojové sestavy sil radiolokačního průzkumu.....	5
1.1 Tvorba uskupení sil a prostředků RL průzkumu.....	5
1.1.1 Zásady výběru stanoviště.....	6
1.1.2 Rozmístění stanovišť.....	6
1.1.2.1 Rozmístění RL přístrojů do čtverce.....	7
1.1.2.2 Rozmístění RL přístrojů do trojúhelníku.....	8
1.1.3 Potřebný počet RL na pokrytí plochy.....	9
1.2 Bojové sestavy.....	9
1.2.1 Typy bojových sestav.....	10
1.2.1.1 Liniová bojová sestava.....	10
1.2.1.2 Prostorová bojová sestava.....	10
1.2.1.3 Ohnisková bojová sestava.....	11
1.2.1.4 Kombinovaná bojová sestava.....	11
1.3 Složení bojové sestavy.....	11
2. Variantní síly a jejich použití	14
2.1 Určení variantních sil.....	14
2.2 Použití variantních sil.....	16
2.2.1 Výběr postavení dle mapy	16
2.2.2 Určení rekognoskační skupiny	17
2.2.3 Rekognoskace vybraných postavení v terénu	17
2.2.4 Zpracování dokumentace stanoviště	18
2.2.5 Výběr vhodných stanovišť	19
3. RL zabezpečení bojové činnosti vzdušných sil.....	20
3.1 RL zabezpečení řízení.....	20
3.1.1 Prostorové požadavky na RL informaci pro proces RL zabezpečení řízení.....	20
3.1.2 Požadavky na hodnověrnost RL informace pro proces RL zabezpečení řízení.....	21
3.1.3 Ostatní požadavky na RL informaci pro proces RL zabezpečení řízení.....	22
3.2 RL zabezpečení aktivních prostředků	22
3.2.1 Prostorové požadavky na RL informaci pro proces RL zabezpečení aktivních prostředků	23
3.2.2 Kvalitativní požadavky na RL informaci pro proces RL zabezpečení aktivních prostředků.....	23
3.3 Radiolokační zabezpečení letů a přeletů vlastního letectva	24
4. Bojové možnosti RL průzkumu za rušení.....	25
4.1 Rozdělení rušení.....	26
4.2 Možnosti rušení spojení mezi naváděcím stanovištěm a letounem a sekundárních radiolokátorů.....	27
4.2.1 Protirádiová rovnice.....	27
4.2.2 Rozbor protirádiové rovnice.....	28
4.2.3 Zóna zarušení komunikace NS a sekundární radiolokátor - letoun.....	30
4.2.3.1 Tvar zóny nezarušení.....	30
4.2.3.2 Možné tvary zóny nezarušení.....	31
4.3 Průzkumné možnosti primárních radiolokátorů za rušení.....	33
4.3.1 Pasivní rušení.....	33
4.3.2 Aktivní rušení.....	37

4.3.2.1	Koeficient zarušení.....	37
4.3.2.2	Zjednodušená protiradiolokační rovnice.....	38
4.3.2.3	Výpočet zkráceného dosahu RL v praxi.....	40
4.3.2.4	Výpočet sektoru úplného zarušení.....	41
5.	Dynamické řízení RL pole.....	43
5.1	Vstupní požadavky na model systému dynamického řízení RL pole.....	43
5.2	Ochrana RL čidla před působením protiradiolokačních řízených střel.....	43
5.3	Metody řízení vypínání RL čidla.....	48
5.3.1	Minimalizace počtu zapnutých prostředků bez uvážení ohrožení čidla.....	48
5.3.2	Minimalizace počtu zapnutých prostředků s požadovaným koeficientem překrytí.....	50
5.3.3	Minimalizace počtu zapnutých prostředků s uvážením ohrožení protiradiolokační řízenou střelou.....	52
	Dodatek 1. Vzory tiskopisů dokumentace stanoviště.....	56
	Dodatek 2. Odvození protiradiolokační rovnice.....	62
	Dodatek 3. Výpočet tvaru zóny nezarušení.....	65
	Terminologický slovník.....	68
	Seznam zkratek.....	70
	Seznam použité literatury.....	71