

## Obsah:

1. Úvod	4
2. Přesnost určení polohy zdroje signálu metodou TDOA	5
2.1. Metoda TDOA	5
2.2. Kovarianční matice pro metodu TDOA	6
2.3. Analýza podmínek řešitelnosti kovarianční matice	18
3. Metoda určení polohy zdroje signálu „Doppler Difference“	27
3.1. Možné způsoby řešení metody Doppler Difference	29
3.1.1 Grafická metoda řešení	29
3.1.2 Graficko – početní metoda řešení	31
3.1.3 Analytická metoda řešení	34
4. Určení polohy zdroje signálu kombinací metod TDOA a DD	36
4.1. Algoritmus kombinované metody TDOA/DDvel	36
4.2. Výpočet funkce vzájemné neurčitosti	40
4.3. Kalmanův filtr	43
4.3.1. Singer target motion model	44
4.4. Vyhodnocení trajektorie cíle s využitím Kalmanova filtru	49
5. Pasivní koherentní lokace	52
5.1. Princip činnosti PCL	52
5.2. Základní vlastnosti PCL systémů	55
5.3. Možnosti realizace HW PCL systémů	56
6. Závěr	63
Literatura	64
Příloha 1	66