

97-0119

Настоящее изобретение относится к области навигационных устройств транспортных средств земного базирования и, в частности, к способу и устройству, представляющим комбинацию системы определения относительных координат и системы определения абсолютных координат.

Навигационная система представляет собой сочетание системы определения относительного места (СООМ) со средствами счисления места и картографического согласования и системы определения абсолютного места (СОАМ), которая оснащена и действует таким образом, что данные места СОАМ используют для корректировки данных места СООМ и контура равной вероятности (КРВ) при необходимости. В качестве СОАМ может быть использована система Лоран-С или система определения места неограниченной дальности действия (СОМНДД). Для перезапуска СООМ используют различные критерии в зависимости от того, какой тип навигационной системы задействован: Лоран-С или СОМНДД, т.к. данные системы имеют различные уровни точности. В случае перезапуска или корректировки СООМ используют данные места СОАМ, учитывая возможное смещение. Контур равной вероятности СООМ (КРВ) может быть также отрегулирован.

П. формулы: 57

Фиг.: 6