

1. Спосіб визначення кутових координат цілі за допомогою нашоломної системи цілеуказання з нерухомою міткою у візирному пристрої, який включає фіксацію положення візирної лінії шляхом суміщення нерухомої мітки з ціллю та визначення кутових координат візирної лінії, що відповідають кутовим координатам цілі, який **відрізняється** тим, що за допомогою додаткової рухомої мітки фіксують кут непогодження між положенням візирної лінії, що визначається нашоломною системою цілеуказання, та положенням цілі, яке визначається бортовою системою виявлення й супроводження цілі, та якому відповідає положення рухомої мітки, поворотом голови оператора (льотчика) змінюють положення нашоломного візирного пристрою, суміщають нерухому та рухому мітки, а потім визначають кутові координати візирної лінії, утримуючи суміщеними нерухому і рухому мітки.

2. Пристрій визначення кутових координат цілі, який містить нашоломну систему цілеуказання, що включає нашоломний візирний пристрій з нерухомою міткою, яка фіксує положення візирної лінії, світловипромінювачі, розміщені на борту літака оптико-локаційні блоки і обчислювач, який **відрізняється** тим, що нашоломний візирний пристрій виконаний з можливістю формування в ньому принаймні однієї додаткової рухомої мітки, а обчислювач обладнаний засобами електричного зв'язку з бортовою системою виявлення і супроводження цілі.