

Способ измерения угла места цели для наземного секвентного радиолокатора, заключающийся в излучении зондирующего сигнала в виде видеоимпульса поля радиоволн наносекундной длительности без несущей частоты и приеме эхо-сигналов воздушной цели, отличающийся тем, что вместе с целью облучают земную поверхность, измеряют время запаздывания  $t_3$  друг относительно друга отрицательных видеоимпульсов эхо-сигнала цели и длительность  $\tau$  отрицательного видеоимпульса этого сигнала, а угол места цели  $\theta$  определяют по соотношению

$$\theta = \arcsin \frac{c\tau}{2h}$$

при  $\tau < \tau_0$  и по соотношению

$$\theta = \arcsin \frac{ct_3}{4h}$$

в иных случаях,

где  $\theta$  - угол места цели;

$\tau_0$  - длительность излучаемого зондирующего видеоимпульса;

$\tau$  - длительность отрицательного видеоимпульса эхо-сигнала цели;

$t_3$  - время запаздывания друг относительно друга двух отрицательных видеоимпульсов эхо-сигнала цели;

$h$  - высота подъема над землей приемо-передающей антенны;

$c$  - скорость света.