

Корисна модель належить до радіолокації. Пристрій контролю коефіцієнта заглушення завад містить індикатор і з'єднані послідовно комутатор, детектор і інтегратор. Для підвищення точності виміру коефіцієнта заглушення завад в нього додатково введені лінія затримки і з'єднані послідовно другий комутатор, перший пристрій вибірки і збереження, блок обчислення відношення, другий пристрій вибірки і збереження і блок керування.