

Спосіб автоматичного наведення променя лазерної оптичної системи динамічного позиціонування на рефлектор, що полягає у випромінюванні Лазерним модулем, що обертається у площині, паралельній палубі судна, променя, який відбивається від Рефлектора при його проходженні, прийомі Лазерним модулем відбитого від Рефлектора променя, обробці відбитого променя для визначенні якості Q_m прийнятого сигналу, пеленга B_m на Рефлектор та дистанції D_m до Рефлектора, використанні отриманої інформації у Системі динамічного позиціонування для підтримки заданого положення та пеленгу судна відносно Рефлектора, який відрізняється тим, що додатково визначають кут $\theta^0 = \arcsin(\frac{h}{D_m})$ піднесення

над горизонтом оптичної осі, направленої у центр Рефлектора, по виміряній дальності D_m до Рефлектора і висоті h встановлення Рефлектора над Лазерним модулем, визначають кут $\theta^0 = \arcsin(\sin\theta^* \cos\varphi_m \cos\vartheta_m + \cos\theta^* (\sin\varphi_m \sin B_m - \cos\varphi_m \sin\vartheta_m \cos B_m))$, що задає напрямок оптичної осі у центр Рефлектора, з врахуванням виміряного крену φ_m , виміряного диференту ϑ_m , розрахованого піднесення над горизонтом оптичної осі θ^* та виміряного пеленга B_m на Рефлектор, переміщують оптичну вісь у положення, визначене кутом θ^0 .