

《实用无线电导航技术》

图书基本信息

书名：《实用无线电导航技术》

13位ISBN编号：9787502700904

10位ISBN编号：7502700900

出版时间：1990-01

出版社：海洋出版社

作者：陈葆禧

页数：330

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介以及在线试读，请支持正版图书。

更多资源请访问：www.tushu000.com

《实用无线电导航技术》

内容概要

本书是无线电船舶导航方面的一本实用技术书籍。全书共分七章，分别介绍了双曲线导航、卫星导航和组合导航的基础理论和应用知识，对无线电导航系统的工作原理、系统组成、设备结构、操作方法和发展方向等做了较为详细的叙述。

本书主要是介绍船舶导航，但对航空导航和测量、测绘工作也有一定的参考价值。

书籍目录

第1章 劳兰A

- 1.1 A定位基本原理
 - 1.1.1 时差双曲线位置线
 - 1.1.2 位置线双值性
 - 1.1.3 劳兰台的工作体制
 - 1.1.4 发射台的识别
- 1.2 A电波的传播与接收
 - 1.2.1 劳兰A电波的传播
 - 1.2.2 天波改正量
 - 1.2.3 天波与地波的识别
 - 1.2.4 电波信号的选择
- 1.3 的测定
 - 1.3.1 劳兰A接收机
 - 1.3.2 时差测定的操作方法
 - 1.3.3 测定时差的注意事项
- 1.4 A定位
 - 1.4.1 修正
 - 1.4.2 劳兰A海图定位
 - 1.4.3 劳兰A表定位
 - 1.4.4 劳兰A系统的资料

第2章 劳兰C

- 2.1 劳兰C定位原理
 - 2.1.1 劳兰C导航系统概述
 - 2.1.2 劳兰C发射台的配置
 - 2.1.3 劳兰C脉冲发射形式
 - 2.1.4 劳兰C发射台的识别
 - 2.2 天波改正
 - 2.2.1 劳兰C信号的接收与作用距离
 - 2.2.2 天波改正量
 - 2.2.3 特殊改正量
 - 2.2.4 天波与地波的识别
 - 2.3 时差的测定
 - 2.3.1 劳兰A - C接收机
 - 2.3.2 时差测定的操作方法
 - 2.3.3 故障信号
 - 2.4 劳兰C定位
 - 2.4.1 劳兰C海图定位
 - 2.4.2 劳兰C表定位
 - 2.4.3 有关劳兰C定位的其他问题
 - 2.4.4 劳兰C系统资料
 - 2.5 自动劳兰C接收机
 - 2.5.1 结构组成
 - 2.5.2 使用说明
 - 2.6 劳兰D
- ### 第3章 台卡
- 3.1 台卡定位的基本原理
 - 3.1.1 台卡位置线

- 3.1.2 位置线的多值性
- 3.2 台卡发射台的配置与识别
 - 3.2.1 发射台的配置
 - 3.2.2 发射台的识别
- 3.3 台卡接收机
 - 3.3.1 台卡接收机的组成及类型
 - 3.3.2 Mark21型台卡接收机
- 3.4 相位差的测定
 - 3.4.1 开机（初调）及一般操作方法
 - 3.4.2 航行中的操作使用
 - 3.4.3 操作中的注意事项
- 3.5 台卡定位
 - 3.5.1 台卡海图
 - 3.5.2 台卡定位方法
- 3.6 台卡导航及测速
 - 3.6.1 平行导航
 - 3.6.2 对角线平行导航
 - 3.6.3 差异导航
 - 3.6.4 测速
- 3.7 台卡定位精度与台卡资料
 - 3.7.1 精度分析
 - 3.7.2 台卡定位精度
 - 3.7.3 台卡系统资料
- 第4章 奥米加
 - 4.1 奥米加定位原理
 - 4.1.1 奥米加导航系统的特点33
 - 4.1.2 地面发射台的位置
 - 4.1.3 发射格式和信号接收
 - 4.1.4 多值性问题
 - 4.2 传播改正
 - 4.2.1 甚低频电磁波的传播特性
 - 4.2.2 奥米加传播改正量表
 - 4.3 奥米加相位差的测定
 - 4.3.1 奥米加接收机简介
 - 4.3.2 JLA - 101型奥米加接收机
 - 4.3.3 巷置定
 - 4.4 奥米加定位
 - 4.4.1 奥米加海图
 - 4.4.2 奥米加表
 - 4.4.3 莫水测定位精度
 - 4.4.4 奥米加系统的资料
 - 4.5 自动奥米加接收机
 - 4.5.1 TDO - 1000型自动奥米加接收机的特点
 - 4.5.2 TDO - 1000型机的控制按钮及显示器的功用
 - 4.6 奥米加的改进与发展
 - 4.6.1 差奥米加
 - 4.6.2 微奥米加
 - 4.6.3 p - p导航法
 - 4.6.4 阿尔法 - 奥米加

4.6.5 OP LE 舍组导航

第5章 卫星导航

5.1 卫星导航定位的基本原理

5.1.1 人造地球卫星的运动规律

5.1.2 卫星轨道参数与地心直角坐标系

5.1.3 卫星定位基本原理

5.2 海军导航卫星系统

5.2.1 概述

5.2.2 卫星导航地面站

5.2.3 导航卫星网

5.2.4 导航卫星电文

5.2.5 定位计算输入的综合数据

5.2.6 海军导航卫星系统的优缺点

5.3 卫星导航接收设备的分类及工作原理

5.3.1 概述

5.3.2 卫星导航接收设备的分类

5.4 卫星导航仪及其使用

5.4.1 构成

5.4.2 使用功能

5.4.3 操作方法与屏幕显示

5.5 卫星导航定位设备及其使用

5.5.1 组成

5.5.2 使用操作

5.5.3 缩写字的意义

5.6 导航卫星定位的误差和精度

第6章 导航星全球定位系统

6.1 概述

6.1.1 系统的主要特点

6.1.2 导航星系统的研制计划

6.1.3 导航星系统的应用范围

6.1.4 系统的前景

6.2 导航定位的基本原理

6.2.1 导航方法

6.2.2 导航星系统的时间标准

6.2.3 信号结构与时间测量

6.2.4 导航电文

6.3 导航星系统的组成

6.3.1 空间卫星网

6.3.2 地面控制站

6.3.3 用户设备

6.4 导航星系统的导航精度

6.4.1 伪距测量误差

6.4.2 速度测量

第7章 组合导航

7.1 概述

7.1.1 组合导航系统的发展

7.1.2 卡尔曼滤波和计算机计算

7.1.3 组合原则和工作过程

7.2 IBM 组合导航系统的功能

7.2.1 概况

7.2.2 避碰功能

7.2.3 导航功能

7.3 IBM组合导航系统的使用操作

7.3.1 人机对话

7.3.2 航线计算介绍

7.4 卫星/奥米加/推算航法组合导航

7.5 卫星/劳兰C/推算航法组合导航

《实用无线电导航技术》

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:www.tushu000.com