**1 слайд:**

Представиться

**2 слайд:**

Основным преимуществом радиолокационных средства наблюдения поверхности является всепогодность и независимость от освещения. Одной из главных проблемых получения качественных изображений поверхности с использованием РСА авиационного базирования, в том числе на БПЛА, является нестабильность траектории при съемке. Традиционным способом решения данной проблемы является дополнительная процедура автофокусировки изображения, которая существенно увеличивает вычислительную нагрузку и приводит к потере радиометрических и геометрических характеристик. Микроминитюаризация, усовершенствование инерциальных датчиков и высокоточных средств определения положения с помощью ГНСС (до нескольких сантиметров) позволяют в данный момент получать точную информацию о положении и ориентации носителя РСА во время съемки и учитывать ее для компенсации траекторных искажений. Преимуществом данного подхода является возможность избежать процедуру автофокусировки с помощью корректировки существующих алгоритмов синтеза изображений с сохранением радиометрических и геометрических характеристик РЛИ. Таким образом, цель работы является актуальной.

**3 слайд:**

Таким образом, целью данной работы является исправление траекторных нестабильностей с помощью использования траекторной информации при синтезе радиолокационных изображений (РЛИ).

**4 слайд:**

Задачи, решаемые в работе представлены на экране.

**5 слайд:**

Поскольку проблема искажения траекторного сигнала является существенной для РСА авиационного базирования, существуют различные подходы к компенсации ТН. Их можно разделить на 2 класса. Первый — методы, основанные на процедуре автофокусировки. Данный подход заключается в том, что для высокоточного измерения фазовых искажений используется подход, основанный на использовании информации о фазовых нестабильностях, содержащейся в самой голограмме или РЛИ. Процесс автофокусировки включает 2 этапа: оценка фазовой ошибки, исходя из РЛИ; затем расчёт опорной функции на основании вычисленной ошибки и умножение на неё траекторного сигнала. Для расчёта фазовой ошибки могут использоваться достаточно мощные сигналы от точечных отражателей как ориентиры, или же траекторный сигнал от всех объектов и фона. Альтернативой являются методы, использующие навигационные данные, полученные от БИНС носителя для вычисления искажения траектории, и затем для их компенсации. С развитием навигационных систем появилась возможность с достаточной точностью определять положение и ориентацию носителя РСА во время съёмки, что делает данное направление перспективным для изучения.

**6 слайд:**

Таким образом, задачи, которые требуется решить для достижения цели следующие:

**7 слайд:**

Навигационная информации о положении и ориентации носителя РСА позволяет вычислить расстояние между фактическим и предполагаемым положением фазового центра антенны в момент приёма. Исходя из модели отражённого от точечной цели сигнала, эта разница равносильна фазовой ошибке и дополнительной задержке сигнала, которая искажает отклик цели и должна быть исправлена.

**8 слайд:**

Компенсация траекторных отклонений осуществляется двумя методами, основанными на исправлении фазы откликов цели. Первый метод выполняется путём интерполяции по “быстрому” времени и умножения сигнала на согласованный фильтр, зависящий от времени по азимуту и от искажения траекторного сигнала на заданной дальности. В результате, искажения для заданной цели будут полностью устранены, а цели на других дальностях останутся частично дефокусированными, но в меньшей степени, чем без компенсации. Во втором методе искажение наклонной дальности для каждой цели представляется как сумма двух слагаемых: искажения, зависящие только от заданной наклонной дальности и только от произвольной наклонной дальности сцены. Первый тип ошибок компенсируется перед операцией сжатия по дальности, второй – сразу после неё. Данный метод позволяет получить приемлемое разрешение при исключении дорогостоящей в вычислительном плане операции интерполяции.

**9 слайд:**

В работе для оценки качества работы алгоритмов компенсации в среде Matlab была разработана модель сигнала РСА авиационного базирования, позволяющая задавать геометрию сцены и траекторию носителя. Моделируемыми объектами являются точечные отражатели. Искажение траектории представляется в виде гармонической функции, прибавляемой к одной из осей координат носителя. Моделирование проводится сначала для искажений порядка размера ячейки изображения по дальности, затем для искажений, существенно больших. Оценка качества полученных изображений выполняется на основе анализа функции отклика точечных целей по следующим параметрам: разрешение по азимуту и дальности, относительный и интегральный уровень мощности боковых лепестков.

**10 слайд:**

Для синтеза РЛИ выбран дальностно-доплеровский алгоритм как наиболее простой в реализации, а также позволяющий проводить контроль промежуточных этапов обработки.

**11 слайд:**

На данном слайде подробно представлена последовательность синтеза РЛИ. Красной линией обозначен теоретический закон изменения дальности в соответствующих координатах. После операции сжатия по дальности континуальный по времени сигнал от цели, зашитый в голограмме, будет представлять из себя несколько отсчётов по данной оси, в которых будет сконцентрирована его мощность, что позволяет разделить сигналы от разных источников. БПФ по азимуту переводит голограмму в частотную область по азимуту, благодаря чему отклики целей на одной дальности будут располагаться на одной линии (для них будет одинаковый закон изменения дальности). Коррекция миграции дальности устраняет зависимость дальности от движения носителя, после чего отклики располагаются на одной прямой. Затем производится сжатие и ОБПФ по азимуту, после чего мы получаем сфокусированное изображение цели на заданных координатах. Следовательно, алгоритм реализован корректно.

**12 слайд:**

Качество изображения определяется параметрами функции отклика цели: разрешением (определяется по ширине главного лепестка отклика на уровне -3 дБ, который будет иметь вид sinc исходя из модели сигнала), относительным и интегральным уровнями боковых лепестков по азимуту и дальности. Для определения качества работы процедур компенсации вводится критерий сфокусированности РЛИ, на основании которого затем определяются границы применимости алгоритмов.

**13 слайд:**

Симуляции модели проводятся при следующих параметрах: амплитуда ТН изменяется от 0 до 0,5 м с шагом 0,1 м. Значения частоты функции ТН взяты так, чтобы на длине пути укладывались соответственно 1, 2 и 3 её периода. Выбор данных параметров для исследования связан с параметрами радара, такими как шаг по дальности и полоса съёмки. По результатам измерения определяется зависимость параметров функции отклика от амплитуды и частоты ТН. На основании введённого ранее критерия по данной зависимости можно сделать вывод о результатах работы процедур компенсации и их применимости.

**14-16 слайд:**

наблюдаем

**17 слайд:**

Таким образом, поставленная цель в результате выполненных исследований достигнута, по результатам оценки параметров функции отклика точечных целей после применения процедур компенсации было восстановлено требуемое качество РЛИ. По результатам оценки применимости методов приближённый метод даёт существенно более плохое качество изображения, следовательно базовый метод является более предпочтительным к использованию. В дальнейшем...