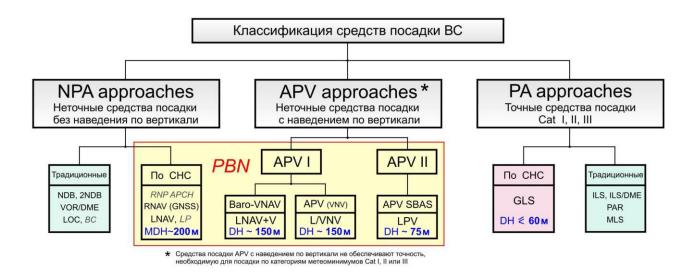
## Теоретический сведения

При заходе на посадку пилот ВС должен обеспечить его движение по заданной траектории с определёнными допусками по горизонтали и вертикали. В связи с этим можно выделить две задачи управления ВС: наведение в горизонтальной плоскости — по курсу и наведение в вертикальной плоскости — по глиссаде. Для решения задач наведения необходимо иметь информацию об отклонениях ВС от заданной траектории. Для получения такой информации широко применяются радиотехнические средства обеспечения посадки.



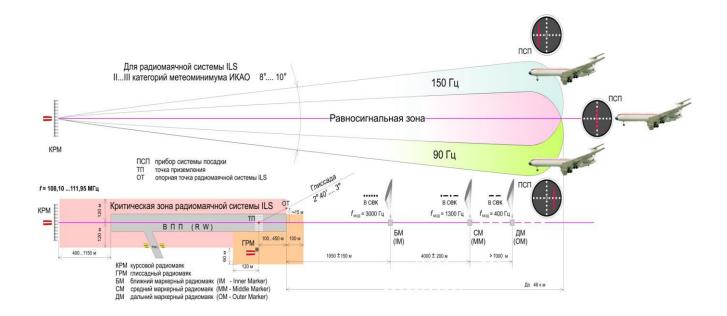
Одним из подходов к навигационному обеспечению задачи наведения ВС на ВПП является применение радиомаячных — инструментальных систем посадки (РМС). В этом случае определение текущего местоположения на заключительном этапе снижения по глиссаде также проводится на борту ВС на основе обработки сигналов радионавигационного поля, создаваемого наземными радиомаяками: курсовым — для наведения в горизонтальной и глиссадным — для наведения в вертикальной плоскости. Продольное положение ВС относительно порога ВПП оценивается пилотом путём фиксации пролёта маркерных радиомаяков. Для этого в современных РМС всё шире используются специальные высокоточные дальномерные радиомаяки.

# Радиомаячные системы посадки метрового диапазона. Система ILS

Радиомаячные системы (РМС) инструментального захода ВС на посадку метрового диапазона волн ILS предназначены для обеспечения точной (категорированной) посадки ВС в сложных метеоусловиях с вертикальным наведением на ВПП. В зависимости от сложности метеоусловий, в которых возможно использование РМС, по своей точности они делятся на системы первой, второй и третьей категорий в соответствии с обеспечиваемыми ими требованиями метеоминимумов ICAO

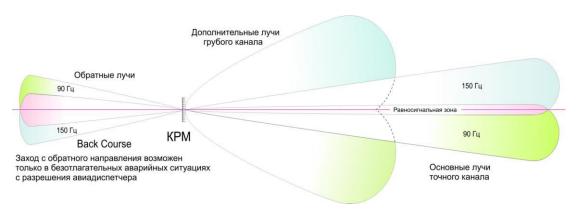
РМС — это совокупность наземных и бортовых радиотехнических устройств, обеспечивающих пилотов точной информацией о положении ВС относительно курса посадки и глиссады снижения. Они также сигнализируют о пролёте ВС маркированных точек на предпосадочной прямой, удаление которых от порога ВПП известно. В состав наземного оборудования РМС входят курсовой, глиссадный и три маркерных радиомаяка.

В плоскостях курса и глиссады образуются равносигнальные зоны, определяющие траекторию снижения ВС по глиссаде и обеспечивающие его наведение в горизонтальной и вертикальной плоскостях. По разности амплитуд выделенных модулирующих сигналов с частотами 90 и 150 Гц в бортовой аппаратуре возможно определение величины и направления углового отклонения ВС от плоскостей курса и глиссады.

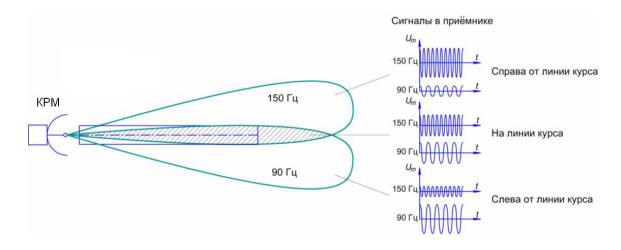


### Курсовой радиомаяк

Курсовой радиомаяк — это передающее устройство с антенной системой. Антенная система КРМ размещается на продолжении оси ВПП на противоположной направлению посадки стороне и на удалении от 400 до 1150 м от порога ВПП. При этом боковое смещение антенн недопустимо. **KPM** излучает горизонтально поляризованные непрерывные электромагнитные колебания на одной из 40 фиксированных частот в диапазоне 108,10-111,95 МГц (с разносом несущих частот 50 кГц при нечётных десятых долях МГц). Радиосигналы несущей частоты в разных ДΗ промодулированы амплитуде лепестках ПО непрерывными гармоническими колебаниями с частотами 90 и 150 Гц.

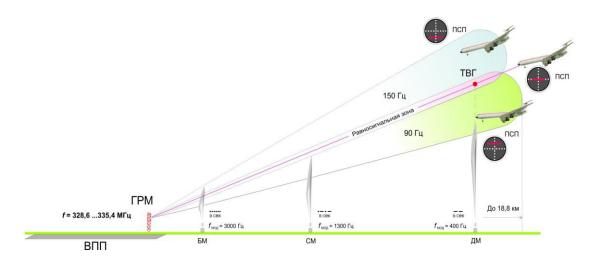


Во время захода на посадку при уклонении ВС вправо от линии курса преобладают по амплитуде колебания с частотой 150 Гц; при уклонении влево— колебания с частотой 90 Гц. Достижение равенства этих сигналов позволяет устранить боковые уклонения и навести ВС на ВПП вдоль её осе вой линии, как в штурвальном, так и в автоматическом режиме пилотирования.

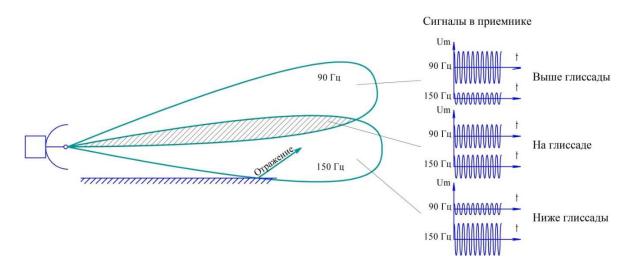


#### Глиссадный радиомаяк

Глиссадный радиомаяк — это передающее устройство со своей антенной системой. Антенная система ГРМ размещается у начала ВПП на удалении 200—450м от порога ВПП со стороны захода на посадку и на расстоянии 120—180 м от её оси в сторону грунтовой части лётного поля. Такое размещение ГРМ позволяет обеспечить номинальное значение угла наклона глиссады в пределах 2°40′—4° и необходимую высоту средней линии глиссады над порогом ВПП — высоту опорной точки ≈15 м.



ГРМ формирует горизонтально поляризованное излучение непрерывных колебаний в двух лепестках ДН на частотах, спаренных с соответствующими частотами КРМ, в диапазоне 328,6—335,4 МГц, также промодулированных по амплитуде гармоническими колебаниями с частотами 90 и 150 Гц. Выше плоскости глиссады преобладает результирующее колебание с частотой 90 Гц, а ниже — с частотой 150 Гц.



#### Маркерные радиомаяки

Маркерные радиомаяки при заходе на посадку по РМС предназначены для информирования членов лётного экипажа об удалении ВС от порога ВПП, фиксация пролёта над которыми осуществляется по звуковой и световой сигнализации. ДН маркерных радиомаяков направлены вверх. Они являются узкими в продольной вертикальной плоскости, проходящей через ось ВПП, и достаточно широкими в вертикальной плоскости, перпендикулярной оси ВПП. При пролёте над маркерным радиомаяком даже в случае незначительного бокового смещения ввиду неточности пилотирования приёмник на борту ВС принимает его радиосигналы, и пилот в этот момент фиксирует соответствующую дальность до порога ВПП. МРМ используются как в упрощённых системах посадки (ОСП), так и в точных системах инструментального захода на посадку.

|                             | 1                           |                            |
|-----------------------------|-----------------------------|----------------------------|
| OMI                         | OMI                         | OMI                        |
| Размещается на удалении     | Размещается на удалении     | Размещается на удалении    |
| 850 1200 метров от её       | $4000 \pm 200$ метров от её | 3,8-7 км от её порога      |
| порога (допускается боковое | порога.                     | (допускается боковое       |
| смещение ±75 метров)        | •                           | смещение ±75 метров)       |
|                             |                             | 1 /                        |
|                             |                             |                            |
| Сигналами опознавания       | Сигналами опознавания       | Сигналами опознавания      |
| должна быть непрерывная     | должна быть непрерывная     | должна быть непрерывная    |
| передача 6 точек в секунду. | передача чередующихся       | передача 2 тире в секунду. |
|                             | точек и тире                |                            |
|                             |                             |                            |
| Модулирующая частота 3000   | Модулирующая частота 1300   | Модулирующая частота 400   |
| Гц.                         | Гц                          | Гц                         |
| Zono nonombra Magrob no     | Zovo noŭozpug Magrop vo     | Zono noŭembra Magres no    |
| Зона действия маяков на     | Зона действия маяков на     | Зона действия маяков на    |
| линии курса и глиссады ИЛС  | линии курса и глиссады ИЛС  | линии курса и глиссады     |
| должна составлять 150±50 м  | должна составлять 300±100   | ИЛС должна составлять      |
|                             | M.                          | 600±200 м.                 |
| должна составлять 130±30 м  |                             |                            |

## Схема размещения компонентов радиомаячной системы посадки ILS

