

## 低慢小无人机综合管制系统

# 目标搜索雷达



### 目标搜索雷达采用脉冲多普勒雷达体制

#### 主要功能

- 搜索发现目标，并测定目标距离雷达的距离、速度、方位、航向等信息；
- 根据目标特性进行分类，如无人机、行人、车辆等的分类；
- 目标距离、方位的参考点以其他位置为中心显示；
- 根据目标的速度与航向预判目标航迹，估算目标抵达时间等信息；
- 雷达显示具备叠加地图功能，地图最新且清晰；
- 信号处理软件升级实现远程升级，不需要打开雷达主机升级。

### 技术规格

序号	项目	技术指标	备注
01	探测距离	3-6km (四旋翼航模) 15-30km (军用无人机)	
02	检测速度	2.5-400m/s	
03	高度覆盖	30-5000m	
04	测量精度	距离精度 $\leq 10m$ 方位精度 $\leq 0.5^\circ$	
05	方位分辨率	$\leq 2.5^\circ$	
06	距离分辨率	$\leq 60m$	
07	方位覆盖	0-360°	
08	目标批次	$\geq 64$	