



ÚŘAD PRO VYNÁLEZY
A OBJEVY

POPIS VYNÁLEZU

K AUTORSKÉMU OSVĚDČENÍ

198 661

(11) (B1)

(61)

(23) Výstavní priorita
(22) Přihlášeno 01 03 78
(21) PV 1310 - 78

(51) Int. Cl.³ A 01 K 11/00

(40) Zveřejněno 17 09 79
(45) Vydáno 01 12 82

(75)
Autor vynálezu VONDRÁČEK JAN ing., PRAHA

(4) Způsob a zařízení k identifikaci signálů při pohybech zvířete

1

Vynález se týká způsobu vyhodnocení identifikačních signálů při pohybech zvířete působící v tom, že jeden z počtu n -kanálů je použit jako referenční a vyhodnocení úrovně signálů je provedeno až po zlogaritmování přijatých signálů.

Dosavadní provedení vyhodnocení identifikačních signálů při pohybech zvířete má tu výhodu, že při změnách polohy zvířete se výstupní signály měnily v rozsahu až několika μ , čímž je ztíženo vyhodnocení přijatých signálů. Uvedené nedostatky jsou odstraněny sobem a zařízením k identifikaci signálů podle vynálezu.

Předmětem vynálezu je způsob vyhodnocení identifikačních signálů při pohybech stojícího zvířete, vyznačený tím, že signály pro vstup vyhodnocovacích stupňů jsou logaritmovány aritmetickými zesilovači, přičemž je použito referenčního kanálu pro správné vyhodnocení přijatých signálů.

Metoda vyhodnocení identifikačních signálů při pohybech zvířete bude dále popsána se zvláštním odkazem k připojeným vyobrazením, kde na obr. 1 je část sekundárního radiolokátoru, kde dochází k vyhodnocování, na obr. 2 je toleranční pole přijatých signálů a na obr. 3 je referenční pole zlogaritmovaných signálů.

Na obr. 1 je uvedena část blokového schéma identifikačního zařízení, kde dochází k vyhodnocování přijatých signálů. Kanály $K_1, K_2, \dots, K_n$ sestávají z logaritmických zesi-

198 881

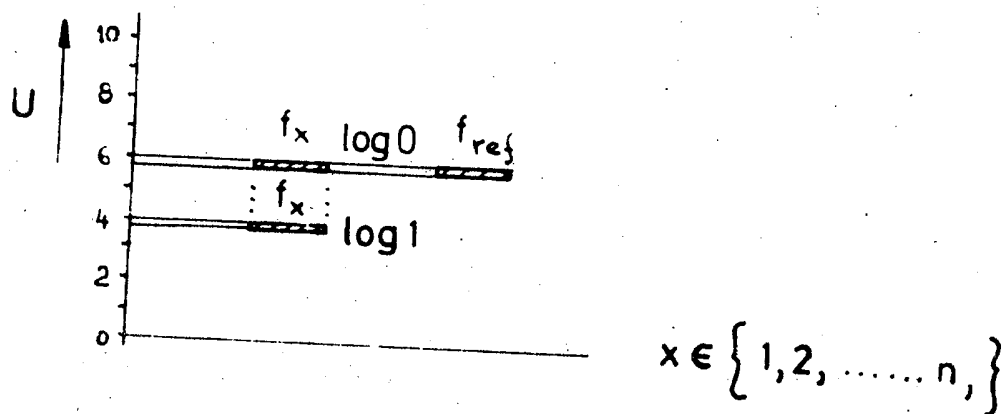
lovačů $LZ_1, LZ_2, \dots, LZ_n$, jejichž výstupy jsou propojeny na vstupy vyhodnocovacích stupňů $V_1, V_2, \dots, V_n$. Referenční kanál sestává z logaritmického zesilovače LZ_r , který je přes rozdělovač R připojen ke všem vyhodnocovacím stupňům $V_1, V_2, \dots, V_n$.

Úrovně signálů v kanálech 1 až n mají dva stavy, buď signál, je nebo není v rozmezí tolerančních polí uvedených na obr. 2. Umístění tolerančních polí se ovšem s pohybem cíle značně mění. Tato nevýhoda pro vyhodnocování přijatých signálů je odstraněna použitím logaritmických zesilovačů LZ_1 až LZ_n i LZ_r , kde se rozdíl úrovní pro $\log 0$ a $\log 1$ prakticky s pohybem zvířete nemění. Jak je patrné z tolerančních polí na obr. 3, je možno pomocí referenčního signálu úrovně přijatých identifikačních signálů správně vyhodnotit.

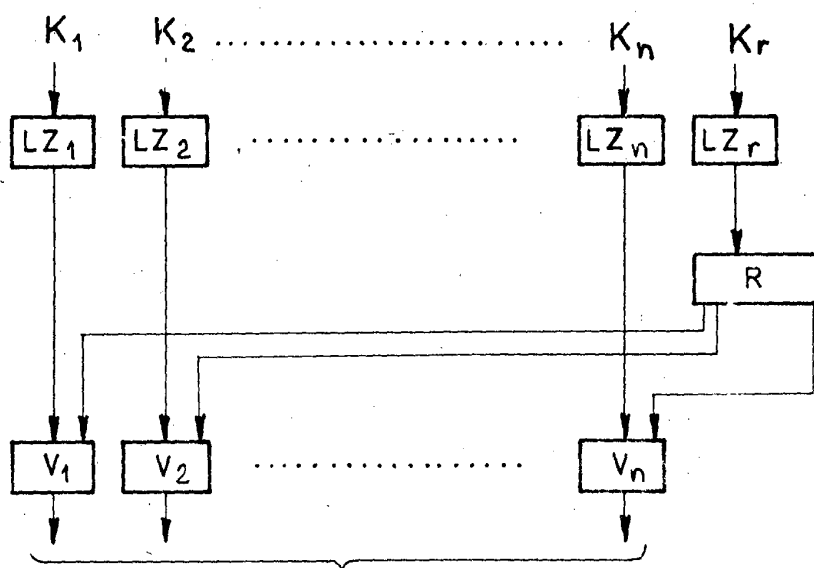
P Ř E D M Ě T V Y N Á L E Z U

1. Způsob vyhodnocení identifikačních signálů při pohybech stojícího zvířete, vyznačený tím, že signály pro vstup vyhodnocovacích stupňů jsou logaritmovány logaritmickými zesilovači, přičemž je použito referenčního kanálu pro správné vyhodnocení přijatých signálů.
2. Zařízení podle bodu 1, vyznačené tím, že referenční kanál (K_r) sestává z logaritmického zesilovače (LZ_r), který přes rozdělovač (R) je připojen k vyhodnocovacím stupňům ($V_1, V_2, \dots, V_n$).

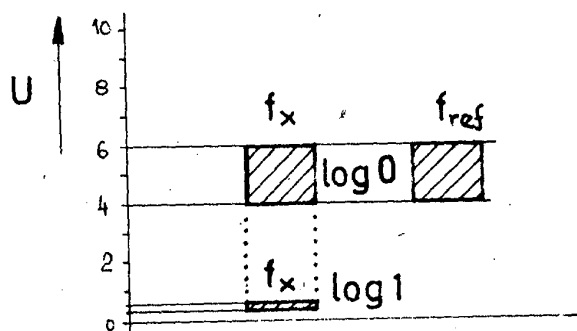
3 výkresy



Obr. 3



Obr. 1



$$x \in \{1, 2, \dots, n\}$$

Obr. 2