

QJ

中华人民共和国航天行业标准

FL 1300

QJ 20602—2016

雷达导引头术语

Terminology for radar seeker

2016—12—14 发布

2017—03—01 实施

国家国防科技工业局 发布

目 次

前言.....	II
1 范围.....	1
2 基础术语.....	1
3 分类.....	3
3.1 工作体制分类.....	3
3.2 波段分类.....	4
3.3 波形分类.....	4
3.4 测角方式分类.....	5
4 组成.....	5
5 基本功能.....	6
5.1 自检.....	6
5.2 自校.....	6
5.3 搜索.....	6
5.4 跟踪.....	6
5.5 信息提取.....	7
6 主要指标要求.....	7
7 电子对抗.....	10
8 试验.....	11
8.1 实验室试验.....	11
8.2 外场试验.....	11
中文索引.....	12
英文索引.....	17

前 言

本标准由中国航天科技集团公司提出。

本标准由中国航天标准化研究所归口。

本标准起草单位：上海无线电设备研究所、中国航天标准化研究所。

本标准主要起草人：王 珺、王树文、吉 峰、黎文杰、周英华、邹 波、刘庆波、卢岩辉、郑 娟。

雷达导引头术语

1 范围

本标准规定了雷达导引头的基础术语、分类、组成、基本功能、主要指标要求、电子对抗及试验等常用术语。

本标准适用于雷达导引头从研制到使用全过程。

2 基础术语

2.1

雷达导引头 radar seeker

利用雷达技术使导弹实现寻的制导的装置。

2.2

雷达导引头工作体制 radar seeker architectures

按工作原理和物理特征区分的各种雷达导引头工作制式。

2.3

多普勒效应 Doppler effect

目标与导引头作相对运动时，回波频率不同于发射频率的物理现象。

2.4

多普勒频率 Doppler frequency

由多普勒效应引起的回波频率与发射频率的频差。

2.5

目标视线 target line-of-sight(LOS)

视线 line-of-sight(LOS)

导引头与目标的连线。

2.6

视场角 angular field of view

导引头天线能够扫视的空间立体角。

2.7

导引头电轴 electrical axis of a seeker

导引头瞄准轴 sighting axis of a seeker

天线测量轴 measuring axis

根据天线某一电气参数指示所确定的方向。

注：在单脉冲天线中，是指差波束零值所确定的方向。在圆锥扫描天线中，是指天线方向图等场强线所确定的方向。

在某些锐波束天线中，也可以是波束的最大值方向。

2.8

导引头机械轴 mechanical axis of a seeker

天线的几何对称轴。

2.9

导引头系统误差 seeker bias errors

在各种条件下，反复测量均保持一定值或按某种规律缓慢变化的导引头输出参数偏差分量。

2.10

导引头随机误差 seeker random errors

作用在雷达导引头上的随机干扰以及导引头分系统中的随机分量引起的误差，以均方根值度量的随机量。

2.11

地面杂波 land clutter

地面的杂乱经雷达反射回波。包括森林、草丛、田野、山岳以及人工建筑物等的反射回波。

2.12

海面杂波 sea clutter

海杂波 sea clutter

海浪回波 sea wave echo

海面的杂乱雷达反射回波。

2.13

脉冲多普勒杂波 pulse Doppler clutter

雷达导引头接收到的环境杂波和气象杂波。

2.14

多径干扰 multipath interference

多径效应 multipath effect

从多条路径接收到的经海面或地面漫射的非直射回波干扰信号。

2.15

泄漏信号 leakage signal

直接泄漏到导引头回波接收机的辐射信号、照射信号和噪声能量。

2.16

角闪烁 angle glint

角噪声 angle noise

目标视在中心相对目标物理中心的随机晃动引起的角度随机变化。

注：目标视在中心是目标散射场相位波前法线（即视在方向）与经目标物理中心向视线所作垂线的交点。

2.17

距离闪烁 range glint

距离噪声 range noise

目标视在中心相对目标物理中心的随机晃动引起的距离随机变化。

2.18

多普勒闪烁 Doppler glint

目标视在中心相对目标物理中心的随机晃动引起的多普勒频率随机变化。

2.19

幅度起伏 **amplitude scintillation**

幅度噪声 **amplitude noise**

目标运动和姿态变化引起的回波信号幅度随机起伏。

3 分类

3.1 工作体制分类

3.1.1 主动导引头

3.1.1.1

主动导引头 **active seeker**

照射源设置在导引头上，接收自身照射源辐射的目标反射回波，提取目标参数，并形成制导信息的寻的装置。

3.1.1.2

相控阵导引头 **phased array seeker**

采用相控阵天线辐射和接收电磁波的寻的装置。

3.1.1.3

合成孔径雷达导引头 **synthetic aperture radar (SAR) seeker**

采用合成孔径雷达技术的寻的装置。

注：合成孔径雷达技术是利用对雷达回波信息的积累和相干处理，结合弹体运动，使小孔径天线形成等效的大型线阵天线的一种二维高分辨雷达成像技术。

3.1.2 半主动导引头

3.1.2.1

半主动导引头 **semi-active seeker**

照射源设置在导引头之外制导站上，接收目标反射信号及照射源辐射直达信号，提取目标参数，并形成制导信息的寻的装置。

3.1.2.2

间断照射半主动导引头 **interrupt illumination semi-active seeker**

在照射源以间断方式照射的条件下工作的半主动雷达导引头。

3.1.3 被动导引头

3.1.3.1

被动导引头 **passive seeker**

直接利用目标辐射源的能量进行寻的，接收目标辐射信号，提取目标参数，并形成制导信息的寻的装置。

3.1.4 复合导引头

3.1.4.1

多模复合雷达导引头 **multi-mode combined radar seeker**

采用两种或两种以上雷达探测模式的寻的装置。

3.1.4.2

被动/主动复合导引头 passive/active combined seeker

具有被动探测模式和主动探测模式的复合寻的装置。

3.1.4.3

半主动/主动复合导引头 semi-active/active combined seeker

具有半主动探测模式和主动探测模式的复合寻的装置。

3.2 波段分类

3.2.1

微波雷达导引头 microwave radar seeker

工作在微波波段的雷达导引头。

注：微波波段频率范围一般为 1GHz~27GHz，可划分为 L（1GHz~2GHz）、S（2GHz~4GHz）、C（4GHz~8GHz）、X（8GHz~12GHz）、Ku（12GHz~18GHz）、K（18GHz~27GHz）等波段。

3.2.2

毫米波雷达导引头 millimeter-wave radar seeker

工作在毫米波段的雷达导引头。

注：毫米波段频率范围一般为 27GHz~300GHz，可划分为 Ka（27GHz~40GHz）、V（40GHz~75GHz）、W（75GHz~110GHz）等波段。

3.3 波形分类

3.3.1 脉冲导引头

3.3.1.1

脉冲导引头 pulse seeker

采用低重复频率脉冲信号，进行目标检测与时延测量在实施距离跟踪的基础上，提取目标参数，形成制导信息的雷达导引头。脉冲信号一般包括简单脉冲和调制脉冲。

3.3.1.2

脉冲多普勒导引头 pulse Doppler seeker

采用中重复频率脉冲信号，利用多普勒效应获得目标信息来探测和跟踪目标，在实施距离跟踪和速度跟踪的基础上，提取目标参数，形成制导信息的脉冲雷达导引头。

3.3.1.3

准连续波导引头 quasi continuous wave seeker

采用高重复频率相参脉冲信号，进行目标检测与多普勒测量，在实施多普勒跟踪的基础上，提取目标参数，形成制导信息的雷达导引头。

3.3.2

连续波导引头 continuous wave seeker

采用连续波信号，进行目标检测与多普勒测量，在实施多普勒跟踪的基础上，提取目标参数，形成制导信息的雷达导引头。

3.4 测角方式分类

3.4.1

圆锥扫描导引头 **conical-scan seeker**

采用圆锥扫描角跟踪体制的雷达导引头。

注：圆锥扫描角跟踪是指利用导引头天线机械轴作偏轴旋转，形成圆锥体扫描方式，用天线方向图等场强线探测目标并跟踪目标角位置的方法。

3.4.2

单脉冲导引头 **monopulse seeker**

能够在单个脉冲持续时间内获取目标角度信息的雷达导引头，分为振幅定向法导引头和相位定向法导引头两种类型。

3.4.3

相位干涉仪导引头 **phase interference seeker**

采用相位干涉仪技术，利用成对天线接收信号的相位差，或目标到两个天线的距离差，提取目标参数，形成制导信息的导引头。

4 组成

4.1

天线 **antenna**

雷达导引头中用来辐射和接收无线电波的装置。

4.2

频率综合器 **frequency synthesizer**

基于一个或多个稳定的参考频率源，采用直接或间接方法，产生雷达导引头发射机和接收机等分机所需的高精度、高稳定度频率的装置。

4.3

发射机 **transmitter**

产生射频辐射功率的装置。

4.4

回波接收机 **echo-signal receiver**

将天线接收到的回波信号进行放大的装置。

4.5

直波接收机 **reference-signal receiver**

通过直波天线接收制导站照射的直达信号获取相参处理基准，及修正指令信息的装置。

4.6

伺服系统 **servo-system**

控制雷达导引头天线指向的机械装置，一般可分成电机伺服系统和液压伺服系统两类。

4.7

信息处理机 **information processor**

对雷达信号和数据进行处理的装置，可分为模拟信息处理机和数字信息处理机。

4.8

二次电源 secondary electric power

将弹上电源转换成导引头所需的各种标称电压的装置。

5 基本功能

5.1 自检

5.1.1

自检 self-check

实现导引头自动测试、维护和执行保障程序的工作状态。

5.2 自校

5.2.1

自校 self-calibration

为改善导引头技术性能而采用自动参数校准的工作状态。

5.3 搜索

5.3.1

搜索 search

导引头分别或同时在角度、距离或速度上扫描寻找目标的工作状态。

5.3.2

信号分选识别 signal sorting and identification

被动导引头从密集的信号环境中正确选择和跟踪具有先验特征的雷达信号的工作状态，一般包括空域分选、频域分选和时域分选。

5.3.3

截获 acquisition

导引头按确定的判别准则判定目标存在时，停止搜索转入跟踪的工作状态。

5.4 跟踪

5.4.1

跟踪 tracking

导引头截获目标后，可持续地探测目标并测量目标参数的工作状态。

5.4.2

记忆跟踪 memory tracking

目标信号短时丢失时，导引头实施参数外推跟踪的工作状态。

5.4.3

被动跟踪 passive tracking

直接利用干扰源辐射能量进行角度跟踪的工作状态。

5.4.4

角跟踪 angle tracking

导引头连续测量目标视线相对导引头电轴的角位置偏移，维持导引头电轴指向目标的过程。

5.4.5

速度跟踪 velocity tracking

多普勒跟踪 Doppler tracking

导引头连续测量目标速度或速度偏差，维持速度谱线落在速度门区间内的过程。

注：速度门是一种选通回波多普勒信号的窄带滤波器，又称“多普勒波门”。

5.4.6

距离跟踪 range tracking

导引头连续测量目标距离，维持距离谱线落在距离门区间内的过程。

注：距离门是跟踪目标回波信号的接收机时间选通脉冲，又称“距离选通波门”。

5.5 信息提取

5.5.1

速度信息 velocity information

导引头的速度跟踪系统提取的导弹—目标径向速度。

5.5.2

距离信息 range information

导引头的距离跟踪系统提取的导弹—目标距离。

5.5.3

视线角 LOS angle

目标视线相对惯性空间任意基准方向的夹角。

5.5.4

视线角速度 LOS angular velocity

视线转率 LOS rotating ratio

视线转动的角度变化率。

6 主要指标要求

6.1

工作波段 operating band

雷达导引头辐射和接收信号的电磁频率所在的频谱范围。

6.2

工作带宽 operating bandwidth

雷达导引头辐射和接收信号的最高频率与最低频率之差。

6.3

接收灵敏度 receiving sensitivity

加于雷达导引头输入端的最小可检测信号功率。

6.4

动态范围 dynamic range

最大输入信号功率与最小可检测信号输入功率之比。

6.5

检测概率 detection probability

当信号存在时, 按规定准则检测到信号的概率。

6.6

虚警概率 false alarm probability

噪声起伏被错判为信号的概率。

6.7

虚警时间 false alarm time

从噪声中检测信号时, 相邻两次出现虚警的平均时间。

6.8

检测信噪比 detectable signal-to-noise ratio

在给定的虚警概率下, 以一定的检测概率发现目标的最小信噪比。

6.9

信杂比 signal-to-clutter ratio

接收信号功率与接收到的杂波功率之比。

6.10

作用距离 detecting range

在给定的虚警概率下, 以一定的检测概率发现目标的最大距离。

6.11

杂波下能见度 sub-clutter visibility (SCV)

在重叠杂波淹没下, 仍可按给定检测概率和虚警概率检测目标时的最大可承受杂波功率与最小可检测目标回波功率之比。

6.12

泄漏下能见度 sub-feed through visibility (SFV)

在泄漏影响下, 导引头尚未出现非线性效应导致检测能力下降时的最大可承受泄漏功率与最小可检测目标回波功率之比。

6.13

盲区 blind zone

近距盲区 close-in blind zone

以雷达导引头为参考原点, 当导弹—目标距离足够近时, 导引头无信号输出或信噪比不满足目标检测要求的区域。

6.14

视线角分辨率 LOS angular resolution

从一组空间散布目标中, 能够在角度上区分两个邻近或参数相近目标的最小角度间隔。

6.15

距离分辨率 range resolution

从一组空间散布目标中, 能够在距离上区分两个邻近或参数相近目标的最小距离间隔。

6.16

速度分辨率 velocity resolution

从一组空间散布目标中，能够在速度上区分两个邻近或参数相近目标的最小速度间隔。

6.17

成像分辨率 imaging resolution

对一组空间散布目标成像，能够分别在斜距和方位距离上区分两个邻近或参数相近目标的最小间隔。

6.18

视线角测量误差 LOS angle measurement error

视线角测量值的均值与真值之差。

6.19

距离测量误差 range measurement error

距离测量值的均值与真值之差。

6.20

速度测量误差 velocity measurement error

速度测量值的均值与真值之差。

6.21

视线角测量精度 LOS angle measurement accuracy

视线角测量值与真值之差的统计值。

6.22

距离测量精度 range measurement accuracy

距离测量值与真值之差的统计值。

6.23

速度测量精度 velocity measurement accuracy

速度测量值与真值之差的统计值。

6.24

搜索时间 search time

雷达导引头对一定空间立体角范围内搜索并截获目标需要的最长时间。

6.25

记忆跟踪时间 memory tracking time

允许雷达导引头记忆跟踪的时间长度。

6.26

最大跟踪角度 maximum track angle

雷达导引头跟踪目标的空间立体角范围。

6.27

最大跟踪角速度 maximum track angle rate

雷达导引头维持目标角跟踪时，所能达到的跟踪角速度最大值。

6.28

最小跟踪角速度 minimum track angle rate

雷达导引头维持目标角跟踪时，所能达到的跟踪角速度最小值。

6.29

角跟踪灵敏度 angle tracking sensitivity

雷达导引头维持目标角跟踪时，所能敏感到的最小视线偏离角。

6.30

去耦能力 dish-body decoupling

弹体扰动时，按导引头角稳定回路输出信号折算的视线角速度与弹体扰动角速度之比的百分数。

6.31

通道交叉耦合 channel cross coupling

导引头两个正交通道（通常是方位和俯仰通道）之间寄生交连所引起的信号串扰现象。

7 电子对抗

7.1

电子抗干扰技术 electronic counter-countermeasures(ECCM) technique

针对干扰信号进行检测、识别，并采取相应的措施，使雷达导引头在电子干扰环境中能正常工作的技术。

7.2

抗干扰能力 counter-countermeasures ability

雷达导引头在干扰环境中工作时，消除或抑制干扰的能力。

7.3

抗有源干扰能力 anti-active jamming ability

雷达导引头在人为施放有源干扰的环境中工作时，消除或抑制干扰的能力。

7.4

抗无源干扰能力 anti-passive jamming ability

雷达导引头在人为施放无源干扰的环境中工作时，消除或抑制干扰的能力。

7.5

抗电磁脉冲能力 anti-electromagnetic pulse ability

雷达导引头防御电磁脉冲武器破坏的能力。

7.6

抗欺骗式干扰 anti-deception jamming

雷达导引头为消除人为施放的或发射的假目标信号干扰所采取的措施。

7.7

抗地物杂波干扰 anti-clutter interference

雷达导引头为消除周围自然环境如地物、海浪和雨雪等引起的反射干扰所采取的措施。

7.8

抗箔条干扰 anti-chaff jamming

雷达导引头为消除人为施放在某一空间范围内的箔条干扰所采取的措施。

8 试验

8.1 实验室试验

8.1.1

导引头测试设备 **seeker measurement equipments**

对导引头的工作程序、技术参数进行检查和综合测试的专用设备。

8.1.2

环境试验 **environment testing**

用自然环境（气候、力学和生物学环境）模拟设备进行模拟试验，验证导引头对自然环境适应程度的试验。一般包括筛选试验和例行试验。

8.1.3

目标模拟器 **target simulator**

模拟目标散射回波的定向辐射装置。

8.1.4

目标模拟器控制器 **target simulator controller**

模拟目标方位/俯仰二维运动控制的装置。

8.1.5

导引头半实物仿真 **seeker-in-the-loop RF simulation**

包含导引头硬件的射频回路仿真试验，用以研究、验证、评审和鉴定导引头硬件特性和在模拟电磁环境中的响应。

8.2 外场试验

8.2.1

雷达导引头外场跟飞试验 **test of flying targets tracking radar seeker**

雷达导引头在地（舰）面静态或准静态条件下跟踪飞行目标的试验。

8.2.2

导引头挂飞试验 **suspension flight testing of seekers**

导引头悬挂在载机外，对空中目标或海面目标进行探测的试验。

8.2.3

对空挂飞试验 **suspension flight testing into air**

导引头悬挂在载机外，对飞行目标探测和跟踪的试验，飞行载体与飞行目标一般为飞机。

8.2.4

对海挂飞试验 **suspension flight testing on sea**

导引头悬挂在载机外，对海面或低空目标探测和跟踪的试验。

中文索引

B

半主动/主动复合导引头	3.1.4.3
半主动导引头	3.1.2.1
被动/主动复合导引头	3.1.4.2
被动导引头	3.1.3.1
被动跟踪	5.4.3

C

成像分辨率	6.17
测量轴	2.7

D

单脉冲导引头	3.4.2
导引头半实物仿真	8.1.5
导引头测试设备	8.1.1
导引头电轴	2.7
导引头挂飞试验	8.2.2
导引头机械轴	2.8
导引头瞄准轴	2.7
导引头随机误差	2.10
导引头系统误差	2.9
地面杂波	2.11
电子抗干扰技术	7.1
动态范围	6.4
对海挂飞试验	8.2.4
对空挂飞试验	8.2.3
多径干扰	2.14
多径效应	2.14
多模复合雷达导引头	3.1.4.1
多普勒跟踪	5.4.5
多普勒频率	2.4
多普勒闪烁	2.18
多普勒效应	2.3

E

二次电源·····	4.8
-----------	-----

F

发射机·····	4.3
幅度起伏·····	2.19
幅度噪声·····	2.19

G

跟踪·····	5.4.1
工作波段·····	6.1
工作带宽·····	6.2

H

海浪回波·····	2.12
海面杂波·····	2.12
海杂波·····	2.12
毫米波雷达导引头·····	3.2.2
合成孔径雷达导引头·····	3.1.1.3
环境试验·····	8.1.2
回波接收机·····	4.4

J

记忆跟踪·····	5.4.2
记忆跟踪时间·····	6.25
间断照射半主动导引头·····	3.1.2.2
检测概率·····	6.5
检测信噪比·····	6.8
角跟踪·····	5.4.4
角跟踪灵敏度·····	6.29
角闪烁·····	2.16
角噪声·····	2.16
接收灵敏度·····	6.3
截获·····	5.3.3
近距盲区·····	6.13
距离测量精度·····	6.22
距离测量误差·····	6.19
距离分辨率·····	6.15

距离跟踪.....5.4.6
距离闪烁.....2.17
距离信息.....5.5.2
距离噪声.....2.17

K

抗箔条干扰.....7.8
抗地物杂波干扰.....7.7
抗电磁脉冲能力.....7.5
抗干扰能力.....7.2
抗欺骗式干扰.....7.6
抗无源干扰能力.....7.4
抗有源干扰能力.....7.3

L

雷达导引头.....2.1
雷达导引头工作体制.....2.2
雷达导引头外场跟飞试验.....8.2.1
连续波导引头.....3.3.1.3

M

脉冲导引头.....3.3.1.1
脉冲多普勒导引头.....3.3.1.2
脉冲多普勒杂波.....2.13
盲区.....6.13
目标模拟器.....8.1.3
目标视线.....2.5
目模控制器.....8.1.4

P

频率综合器.....4.2

Q

去耦能力.....6.30

S

视场角.....2.6
视线.....2.5
视线角.....5.5.3

视线角测量精度	6.21
视线角测量误差	6.18
视线角分辨率	6.14
视线角速度	5.5.4
视线转率	5.5.4
伺服系统	4.6
搜索	5.3.1
搜索时间	6.24
速度测量精度	6.23
速度测量误差	6.20
速度分辨率	6.16
速度跟踪	5.4.5
速度信息	5.5.1

T

天线	4.1
通道交叉耦合	6.31

W

微波雷达导引头	3.2.1
---------	-------

X

相控阵导引头	3.1.1.2
相位干涉仪导引头	3.4.3
泄漏下能见度	6.12
泄漏信号	2.15
信号分选识别	5.3.2
信息处理机	4.7
信杂比	6.9
虚警概率	6.6
虚警时间	6.7

Y

圆锥扫描导引头	3.4.1
---------	-------

Z

杂波下能见度	6.11
直波接收机	4.5
主动导引头	3.1.1.1

QJ 20602—2016

准连续波导引头.....	3.3.2
自检.....	5.1.1
自校.....	5.2.1
最大跟踪角度.....	6.26
最大跟踪角速度.....	6.27
最小跟踪角速度.....	6.28
作用距离.....	6.10

英文索引

A

acquisition	5.3.3
active seeker	3.1.1.1
amplitude scintillation	2.19
amplitude noise	2.19
angle glint	2.16
angle noise	2.16
angle tracking	5.4.4
angle tracking sensitivity	6.29
angular field of view	2.6
antenna	4.1
anti-active jamming ability	7.3
anti-chaff jamming	7.8
anti-clutter interference	7.7
anti-deception jamming	7.6
anti-electromagnetic pulse ability	7.5
anti-passive jamming ability	7.4

B

blind zone	6.13
------------------	------

C

channel cross coupling	6.31
close-in blind zone	6.13
conical-scan seeker	3.4.1
continuous wave seeker	3.3.2
counter-countermeasures ability	7.2

D

detectable signal-to-noise ratio	6.8
detecting range	6.10
detection probability	6.5
dish-body decoupling	6.30
Doppler effect	2.3
Doppler frequency	2.4

Doppler glint	2.18
Doppler tracking	5.4.5
dynamic range	6.4

E

echo-signal receiver	4.4
electrical axis of a seeker	2.7
electronic counter-countermeasures(ECCM) technique	7.1
environment testing	8.1.2

F

false alarm probability	6.6
false alarm time	6.7
frequency synthesizer	4.2

I

imaging resolution	6.17
information processor	4.7
interrupt illumination semi-active seeker	3.1.2.2

L

land clutter	2.11
leakage signal	2.15
line-of-sight(LOS)	2.5
LOS angle	5.5.3
LOS angle measurement accuracy	6.21
LOS angle measurement error	6.18
LOS angular resolution	6.14
LOS angular velocity	5.5.4
LOS rotating ratio	5.5.4

M

maximum track angle	6.26
maximum track angle rate	6.27
measuring axis	2.7
mechanical axis of a seeker	2.8
memory tracking	5.4.2
memory tracking time	6.25
microwave radar seeker	3.2.1

millimeter-wave radar seeker	3.2.2
minimum track angle rate	6.28
monopulse seeker	3.4.2
multi-mode combined radar seeker	3.1.4.1
multipath effect	2.14
multipath interference	2.14

O

operating band	6.1
operating bandwidth	6.2

P

phase interference seeker	3.4.3
passive seeker	3.1.3.1
passive tracking	5.4.3
passive/active combined seeker	3.1.4.2
phased array seeker	3.1.1.2
pulse Doppler clutter	2.13
pulse Doppler seeker	3.3.1.2
pulse seeker	3.3.1.1

Q

quasi continuous wave seeker	3.3.1.3
------------------------------------	---------

R

radar seeker	2.1
radar seeker architectures	2.2
range glint	2.17
range information	5.5.2
range measurement accuracy	6.22
range measurement error	6.19
range noise	2.17
range resolution	6.15
range tracking	5.4.6
receiving sensitivity	6.3
reference-signal receiver	4.5

S

sea clutter	2.12
-------------------	------

sea wave echo	2.12
search	5.3.1
search time	6.24
secondary electric power	4.8
seeker bias errors	2.9
seeker measurement equipments	8.1.1
seeker random errors	2.10
seeker-in-the-loop RF simulation	8.1.5
self-calibration	5.2.1
self-check	5.1.1
semi-active seeker	3.1.2.1
semi-active/active combined seeker	3.1.4.3
servo-system	4.6
sighting axis of a seeker	2.7
signal sorting and identification	5.3.2
signal-to-clutter ratio	6.9
sub-clutter visibility (SCV)	6.11
sub-feed through visibility (SFV)	6.12
suspension flight testing into air	8.2.3
suspension flight testing of seekers	8.2.2
suspension flight testing on sea	8.2.4
synthetic aperture radar (SAR) seeker	3.1.1.3

T

target line-of-sight(LOS)	2.5
target simulator	8.1.3
target simulator controller	8.1.4
test of flying targets tracking radar seeker	8.2.1
tracking	5.4.1
transmitter	4.3

V

velocity information	5.5.1
velocity measurement accuracy	6.23
velocity measurement error	6.20
velocity resolution	6.16
velocity tracking	5.4.5

中华人民共和国航天行业标准

雷达导引头术语

QJ 20602—2016

*

中国航天标准化研究所出版

北京市丰台区小屯路 89 号

邮政编码：100071

中国航天标准化研究所

印务发行部印刷、发行

版权专有 不得翻印

*

2017 年 2 月出版

定价：48 元