



## ILS GPの近傍モニタアンテナ

# による遠方特性推定法の検討

※ 田嶋 裕久、 横山 尚志、朝倉 道弘 (機上等技術領域)中田 和一 (青森大学)





#### 背景

- ILS(計器着陸システム) GP(グライドパス)
  の距離に対する変位特性
- 遠方特性の推定方法
- スケールモデル実験
- まとめ

#### 背景

- 航空機の着陸誘導の信頼性を保証するため、 近傍モニタにより、ILS GPの電波をモニタ
- 実際に航空機が使用する遠方域での電波状況と違いがあるが、LLZのような遠方モニタは不可能
- 近傍域の電波状況は積雪等の自然環境の変化に よる遠方域の電波状況の変化に比べ過敏に変化す ることが知られており、不要な装置シャットダウンを 引き起こす要因



# モニタと遠方特性との高い相関性が必要

#### CAT Ⅱ、Ⅲでは

 完全性(Integrity, 1-0.5×10<sup>-9</sup>)
 異常電波の見逃しは 2×10<sup>9</sup>回の着陸あたり1回未満 (毎年10,000回の飛行試験をしても 200,000年かかり、実証はできない)
 継続性(1-2×10<sup>-6</sup>)
 平均2,000時間以上連続して運用

不必要なシャットダウンを減らす

### ILS GPアンテナと遠方パターン



(岡田實編、航空電子装置より)

近傍においてパス幅は反転

#### CDI(Course Deviation Indicator)の指示



### 送信素子の信号の推定



sは受信アンテナにおける電圧 Cは定数、Tは送信電力 nは送信アンテナの素子数 aiはi番送信素子の信号の複素係数 diは素子iと受信点までの経路長 Riは実際の素子では1でイメージ素 子の場合は地面の反射係数 Gti, Griは送信と受信の素子の電力 利得

 $s = C\sqrt{T}\sum_{i=1}^{n} R_i \sqrt{G_{ti}G_{ri}} \frac{e^{J^{kd_i}}}{d}a_i$ 

s = Fa

$$f_{il} = C\sqrt{T}R_{il}\sqrt{G_{til}G_{ril}} \frac{e^{jkd_{il}}}{d_{il}}$$

Fは伝搬係数を表す複素係数行列

$$a = F^{-1}s$$

図2. ILS GPモニタアンテナ位置関係

#### 遠方の信号の推定



S<sub>f</sub> 遠方のある1点 における信号

 $s_f = f^T a = f^T F^{-1} s = m^T s$ 

 $m^{T} = f^{T} F^{-1}$ 

合成係数 *m* の 信号合成器で合成

イメージ素子

#### 図 ILS GPアンテナ位置関係

## アレイアンテナにすることによって モニタ特性の改善が可能



### 送信系による誤差は推定可能



#### 図3 アンテナ位相誤差とモニタ特性

#### 環境による変動はさらに修正が必要



#### 図4 アンテナ位相誤差とモニタ特性



図7 GPアンテナの前方の振幅と位相測定



図5 サイドバンドアンテナ垂直面振幅分布



図6 サイドバンドアンテナ垂直面位相分布



#### 図8 GPアンテナ(左)とモニタアンテナ(右)





図9 モニタ素子間隔と推定誤差(計算値)

### アンテナの振幅/位相パターン



図 スケールモデル送信アンテナ振幅/位相パターン(実測値)

#### 位相誤差等の検討

● 信号合成器の位相振幅パラメータの調整が不可欠

1回目の実験では、信号合成器の位相と振幅の微小変化とCDIの値から最小2乗法により誤差を推定し、ニュートン法による収束を試みたが、誤差の初期値が大きく、正しい状態までは収束しなかった

今後,対策を検討しさらに実験する計画

まとめ

- ●ILS GPの近傍モニタの遠方界との相関を向 上するため、アレイモニタを開発
- ●信号合成器で連立方程式を解き,遠方界を 推定できる可能性をシミュレーションで確認
- 実際にはアンテナ素子の位置誤差や信号合成器の誤差もあり、この対策が必要
- 積雪等の環境の変化による誤差の低減と
  モニタアレイの小型化を検討する計画