

Title (en)
Method and device for fighting against a target

Title (de)
Verfahren und Vorrichtung zur Bekämpfung eines Zieles

Title (fr)
Procédé et dispositif pour combattre une cible

Publication
EP 1450125 A1 20040825 (DE)

Application
EP 03029571 A 20031222

Priority
CH 2122003 A 20030212

Abstract (en)
A three-dimensional sensor device (32) ascertains target (17) position data details, and derivative action for the directional projectile firing weapon (34,36) ($\Delta\alpha(t)$, $\Delta\lambda(t)$), then communicates the ascertained details to the weapon (34,36) followed by roughly lining up the weapon (34,36) followed by precisely lining up the weapon (34,36). The ascertainment, evaluation and communication is repeated so that the weapon (34,36) is capable of following the moving target taking into account the instantaneous derivative action ($\Delta\alpha(t)$, $\Delta\lambda(t)$). An independent claim is included for a device for weapon system for combating a moving target.

Abstract (de)
Verfahren und Vorrichtung zur Bekämpfung mindestens eines sich mit einer Zielgeschwindigkeit bewegendes Ziels durch Projektile, die aus mindestens einer richtbaren Waffe (34, 36) abschiessbar sind. Mit einer 3D-Sensoreinrichtung (32) werden Daten erfasst, die Information über einen überwachten Raum umfassen. Diese Daten werden durch die Sensoreinrichtung (32), ausgewertet, um Angaben zu ermitteln, welche die Richtung ($\alpha_1(t)$, $\lambda_1(t)$, $\alpha_2(t)$, $\lambda_2(t)$) auf mindestens ein Ziel (17) bzw. und einen von jeder Waffe (34, 36) einzuhaltenden Vorhalt ($\Delta\alpha_1(t)$, $\Delta\lambda_1(t)$, $\Delta\alpha_2(t)$, $\Delta\lambda_2(t)$) beschreiben, wobei beim Ermitteln des Vorhalts ($\Delta\alpha_1(t)$, $\Delta\lambda_1(t)$, $\Delta\alpha_2(t)$, $\Delta\lambda_2(t)$) eine approximative Zielgeschwindigkeit Berücksichtigung findet. Diese Angaben werden an die Waffen (34, 36) übermittelt zum Grobrichten jeder Waffen (34, 36) in Richtung des Ziels (17) auf Grund der übermittelten Angaben. Anschliessend erfolgt das Feinrichten der Waffe (34, 36) auf das Ziel (17) unter Berücksichtigung des Vorhalts ($\Delta\alpha_1(t)$, $\Delta\lambda_1(t)$, $\Delta\alpha_2(t)$, $\Delta\lambda_2(t)$). Das Erfassen, Auswerten und Übermitteln werden wiederholt, um mit der Waffe (34, 36) unter Berücksichtigung des momentanen Vorhalts ($\Delta\alpha_1(t)$, $\Delta\lambda_1(t)$, $\Delta\alpha_2(t)$, $\Delta\lambda_2(t)$) dem sich bewegendes Ziel (17) folgen zu können. <IMAGE>

IPC 1-7
F41G 3/04; **F41G 3/06**; **F41G 3/02**; **F41G 5/08**

IPC 8 full level
F41G 3/02 (2006.01); **F41G 3/04** (2006.01); **F41G 3/06** (2006.01); **F41G 5/08** (2006.01)

CPC (source: EP)
F41G 3/02 (2013.01); **F41G 3/04** (2013.01); **F41G 3/06** (2013.01); **F41G 5/08** (2013.01); **F41G 9/00** (2013.01)

Citation (search report)

- [XA] DE 3605074 A1 19870827 - MESSERSCHMITT BOELKOW BLOHM [DE]
- [A] EP 0852326 A1 19980708 - CONTRAVES AG [CH]
- [A] WO 9218823 A1 19921029 - SAAB INSTR AB [SE]
- [A] EP 0977003 A1 20000202 - CONTRAVES AG [CH]
- [A] EP 0345408 A1 19891213 - NORMA GMBH [AT]
- [A] EP 0359950 A2 19900328 - CONTRAVES AG [CH]
- [A] US 5180881 A 19930119 - WOOTTON JOHN R [US], et al

Cited by
FR2879730A1; EP1679483A1; GB2440882A; GB2440882B; AU2006250036B2; DE102007013676A1; US8624781B2; WO2006126966A3

Designated contracting state (EPC)
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IT LI LU MC NL PT RO SE SI SK TR

DOCDB simple family (publication)
EP 1450125 A1 20040825

DOCDB simple family (application)
EP 03029571 A 20031222