

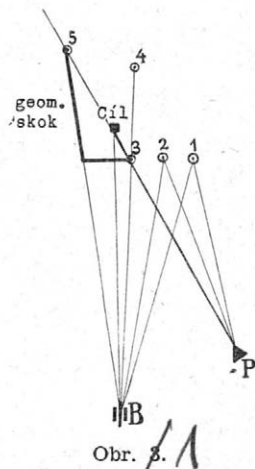
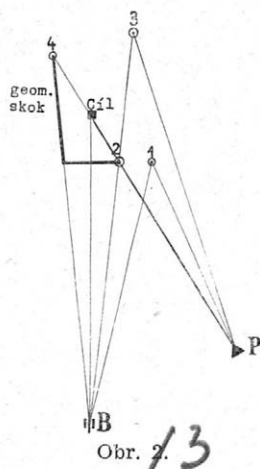
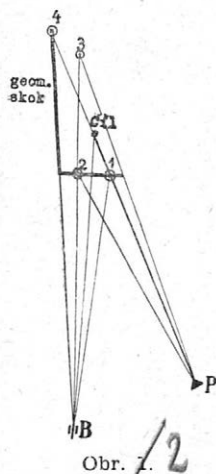
Štábní kapitán děl. Evžen K o n s t a n t i n o v:

Příspěvek k střelbě s jednostranným pozorováním.

Ve Vojenských rozhledech čís. 7 a 8/1937 pojednává major děl. Milodanovič o 3. serii ran při střelbě s jednostranným pozorováním při zjištění poměrů střelbou a o výhodách, které z toho plynou.

Stručně zopakujeme navrhovaný postup:

1. S počátečními prvky vystřelíme 1. serii (obr. 1, bod 1).
2. Změníme stranu (při velkém pozorovacím úhlu dálku) a vystřelíme 2. serii (bod 2).



3. Použijeme právě zjištěného poměru a přivedeme rány na pozorovací přímku vypálením 3. serie (bod 3).

4. Teprve na základě pozorování 3. serie na pozorovací přímce provedeme skok na dálce (při velkém pozorovacím úhlu na straně) ve „vhodném smyslu“, vystřelíme 4. serii a zjistíme dálkový (stranový) poměr (bod 4).

Nyní nás zajímá další postup při pokračování střelby (zastřílení) na tentýž cíl, což vlastně je podkladem k našemu článku.

Podle předpisu D-VII-1, čl. 511 a 512 zahajujeme zastřílení při jednostranném pozorování střelbou přípravnou, t. j. s pomocí stranového poměru (při velkém úhlu pozorovacím s pomocí dálkového poměru) snažíme se přivést poslední serii (na obr. 1, bod 4) na pozorovací přímku, abychom mohli posoudit dostřel. Dosáhneme-li žádaného výsledku ihned (bod 5), (někdy bude třeba serii opakovat, jestliže jsme nepozorovali ani u jedné rány dostřel), přikročíme k hrubému zastřílení, t. j. k přemístování ran po pozorovací přímce. V našem případě tento postup není výhodný, protože jsme vlastně přípravnou střelbu již provedli při 3. serii, když jsme ji přivedli na pozorovací přímku. Bude doista výhodnější, zahájíme-li ihned hrubé zastřílení vycházejíce od 3. serie, t. j. provedeme-li na základě prvků a pozorování této serie geometrický skok a hledáme-li rámeček (viz obr. 1, bod 5).

Tímto postupem ušetříme jednu serii, někdy i více a urychlíme zastřílení.

Všeobecně při zjištění poměrů střelbou mohou nastat případy, že náhodou již střed 1. serie (zřídka) anebo 2. serie (častěji) bude na pozorovací přímce nebo v její blízkosti, takže bude možno posoudit dostřel. Stane se to tehdy, když ještě poměry nebudou vystříleny (obr. 2, bod 1; obr. 3, bod 2).

Jak budeme pokračovat v zastřílení v těchto zvláštních případech, až ukončíme vystřílení poměrů?

Najisto se vrátíme k prvkům a k pozorování té serie, která již na pozorovací přímce byla, a vycházejíce od ní, zahájíme ihned hrubé zastřílení, bez ohledu na to, kolik dalších serií bylo vystříleno k zjištění poměrů (obr. 2, bod 1 a 4; obr. 3, bod 2 a 4).

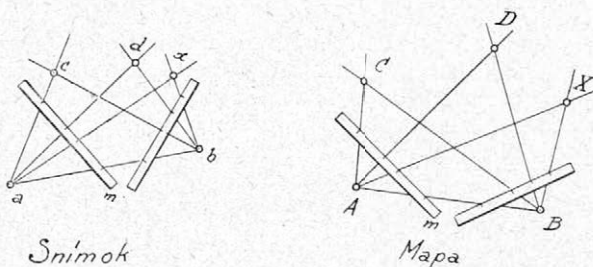
Že případy zde uvedené mohou nastat ve skutečnosti, přesvědčili jsme se na ostré střelbě a prakticky s úspěchem vyzkoušeli tento malý poznatek:

Zjistí-li se při střelbě s jednostranným pozorováním (bez ohledu na velikost pozorovacího úhlu) již během zjištění poměrů střelbou, že střed některé serie ran leží na pozorovací přímce nebo v její blízkosti, takže možno posoudit dostřel, zahájíme po ukončení zjištění poměrů ihned hrubé zastřílení, t. j. přemísťování ran po pozorovací přímce, vycházejíce z prvků a pozorování této serie.

Podporučík děl. v zál. Ing. Oldřich V á l k a :

Použitie jednoduchých zásad fotogrametrie pre doplňovanie máp a pre určovanie cieľov.

Nezbytným podkladom pozorovania (hlavne z balonu alebo leteckého) je mapa (resp. plán územia), ovšem dobre pripravená. To jest: musia v nej byť zakreslené body, ktoré slúžia pozorovateľovi k tomu, aby podľa pomerov, v akých je cieľ k týmto bodom, vsadil cieľ do mapy. Tieto pomocné, potažmo vztažné body, nutno voliť také, ktoré sú markantné (na pr. osamelý strom a pod.). Vzhľadom ale, že nakoľko takýchto bodov v plánoch nebudeme mať vôbec, alebo nebudeme mať dostatok, musíme si ich vykonštruovať sami. Najsnadnejší a dostatočne presné spôsoby sú spôsoby cestou fotogrametrickou. Jednoduchou reštitúciou získame rad bodov, potažmo cieľov, ktoré sú na snímku zachytené...



Obr. 1.

A. Predpokládajme snímok rovinného terénu. Známe-li ku 4 bodom snímku a, b, c, d , body odpovedajúce v terénu (v mape) A, B, C, D , môžeme ku každému ďalšiemu bodu x na snímku naliezt odpovedajúci bod X v mape na základe kolineárneho vzťahu medzi snímkom a mapou.