

1. Акустична система наведення на ціль для автономного керування безпілотними повітряними перехоплювачами та дронами-камікадзе, що містить модуль акустичних датчиків, модуль обробки сигналів, обчислювальний модуль цифрової обробки сигналів, базу даних, модуль порівняння, модуль керування напрямом, джерело живлення, при цьому модуль акустичних датчиків виконаний з можливістю приймання акустичних сигналів від повітряної цілі та передавання їх до модуля обробки сигналів, модуль обробки сигналів виконаний з можливістю з'єднання з обчислювальним модулем для виконання цифрової обробки сигналів, отримані параметри акустичного сигналу передаються до модуля порівняння, який виконаний з можливістю взаємодії з базою даних, в якій зберігається база акустичних сигнатур, модуль порівняння виконаний з можливістю здійснення кореляційного аналізу між отриманими характеристиками сигналу та еталонними сигнатурами з бази даних, а модуль керування напрямом виконаний з можливістю наведення безпілотних повітряних перехоплювачів та дронів-камікадзе на ціль.
2. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю приглушення шуму, що генерується несучим БПЛА.
3. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що модуль акустичних датчиків містить щонайменше чотири мікрофони.
4. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю визначення напрямку джерела звуку методом різниці часу прибуття сигналу.
5. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що у ній використовується база даних акустичних сигнатур.
6. Система за п. 5, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю здійснення кореляційного аналізу сигнатур.
7. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що у ній сенсори розташовані у квадратній геометрії з корпусами датчиків у формі краплі.
8. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що у ній електроніка реалізована на модульних друкованих платах.
9. Система за п. 8, яка **відрізняється** тим, що друковані плати відповідають стандарту монтажних отворів.
10. Система за п. 8, яка **відрізняється** тим, що кожна плата містить два канали обробки сигналів.
11. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю формування вектора напрямку, що використовується для автономного наведення.
12. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю застосування спектрального аналізу FFT.
13. Система за п. 7, яка **відрізняється** тим, що сенсори встановлені на корпусі безпілотного літального апарата (БПЛА).
14. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю обробки сигналів у режимі реального часу.
15. Система за п. 5, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю ідентифікації цілі за акустичними сигнатурами.
16. Система за п. 7, яка **відрізняється** тим, що у ній сенсори встановлені на висувних опорах.
17. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що виконана з можливістю використання доплерівського аналізу.
18. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що інтегрована у квадрокоптер.

19. Система за п. 1, яка **відрізняється** тим, що інтегрована в ройову систему перехоплення, що містить декілька БпЛА.