

短文

广义离散系统多传感器信息融合Kalman 滤波器

[石莹](#) [段广仁](#)

(哈尔滨工业大学控制理论与制导技术研究中心 150001)

Abstract 考虑了广义离散随机线性系统的多传感器信息融合状态估计问题,在广义系统无脉冲的假设条件下,通过等价变换将其转化为正常系统,应用经典Kalman 滤波方法,在线性最小方差信息融合准则下,提出了按矩阵加权的广义系统多传感器信息融合稳态Kalman 状态滤波器.仿真结果说明了算法的有效性.

Keywords [广义随机系统](#) [状态估计](#) [多传感器信息融合](#) [Kalman滤波](#) [Riccati方程](#)

收稿日期 2005-1-5 修回日期 2005-3-23

通讯作者 石莹

DOI 分类号 0211.64