

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于模型—理论框架的多传感器数据融合系统形式化描述

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于模型—理论框架的多传感器数据融合系统形式化描述

关键词: [数据融合](#) [多传感器](#) [模型理论框架](#)

所属年份: 2001

成果类型: 基础理论

所处阶段:

成果体现形式: 论文

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 江苏科技大学

成果摘要:

该课题采用模型—理论框架, 对多传感器数据融合系统中数据融合的全过程进行了分析和研究, 建立了更为详细的形式化描述。具体深入地研究了模型算子、融合算子、控制算子等多种算子的原始形式, 并经过进一步一般化和泛化推广, 得到了这些算子更为广泛而深刻的表达形式, 分析了它们的进一步的特性, 得到了定性描述的几十个定理结果。并且, 对数据融合中由融合算子的引入所产生的推理非单调性问题进行了研究, 论证了产生非单调性的原理和机理, 给出了实例分析。在该课题的研究中, 还通过用计算机编程, 对数据融合模型—理论框架纳入一形式语言化的模式内, 进行了仿真验证。

成果完成人: 解洪成;吴陈;夏祖勋;吴洁

[完整信息](#)

行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

成果交流

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布