

论文与报告

一类载人潜水器的导航技术研究

[郭威](#) [刘开周](#) [王晓辉](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

Abstract 介绍了一类载人潜水器导航系统的组成,接着阐述了基于工业以太网的信息采集模块.由于载人潜水器动力学模型存在未建模扰动以及各种传感器存在不同程度的误差,需要采用卡尔曼滤波器(KF)等方法进行数据滤波,最后将滤波后的数据用于该类载人潜水器的导航研究.半物理仿真平台结果表明,载人潜水器的导航精度得到了大幅度提高.

Keywords [载人潜水器](#); [卡尔曼滤波器](#); [导航](#); [半物理仿真平台](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24