

论文与报告

## AUV自主导航航位推算算法的分析研究

[冯子龙](#) [刘健](#) [刘开周](#)

()

**Abstract** 对AUV (Autonomous Underwater Vehicle)自主导航的航位推算算法做了进一步研究并加以改进,以提高其自主导航精度.然后,利用AUV湖试所获得的数据,对本文提出的修正算法进行了验证.结果表明, AUV的自主导航精度得到很大提高,可以用于修正原来的自主导航算法.

**Keywords** [带遗忘因子的递推最小二乘滤波; 最小二乘辨识; 自主导航; AUV](#)

收稿日期 2004-9-6 修回日期

通讯作者 冯子龙

DOI

PACS: TP24