

论文与报告

AUV波阵面水声精确定位

[卢峰](#) [陈孝桢](#)

(南京大学声学研究所)

Abstract 本文提出在长基线自治水下机器人导航定位系统中用波阵面进行定位的方法,即用射线理论求出波阵面,用波阵面相交求出目标位置.模拟计算表明,对于深海导航定位,利用这种方法可以较大地提高定位精度.

Keywords [AUV; 导航; 定位](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24