

实际问题研讨

## 雷达导航避碰模糊识别

[孙占华](#)

(天津大学电子信息工程学院)

**Abstract** 在多目标雷达导航避碰过程中,识别目标船相对于本船可能发生碰撞的危险程度是驾驶员十分重要的工作,通常是由驾驶员根据经验作出人为的识别或判断,本文运用模糊数学综合评判理论于船舶雷达导航避碰技术中,综合分析目标相对于本船的方位,距离,最近碰撞点和最近碰撞时间参数,将目标碰撞危险程度这一模糊概念加以数量化,最终提出一种新的目标碰撞危险度综合评判数学模型.

**Keywords** [CPA-最近碰撞点; TCPA-最近碰撞时间; 碰撞危险度](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP29