

实际问题研讨

受限工作模式下航迹融合多目标跟踪算法研究

[程咏梅](#) [潘泉](#) [张洪才](#)

(西北工业大学自动控制系)

Abstract 针对实际目标跟踪系统中,传感器工作常常受到限制,以满足跟踪精度和隐蔽性双重要求的工程应用问题.研究了杂波环境下,采用红外(主传感器)始终工作、雷达(辅传感器)间歇工作的特殊传感器工作模式,红外\雷达双传感器航迹融合多目标跟踪算法及实现.仿真表明可以达到跟踪精度与隐蔽能力兼顾的系统要求.

Keywords [红外/雷达航迹融合; 特殊传感器工作模式; 多目标跟踪](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP13