

一种高动态GPS软件接收机方案研究(PDF)

《宇航学报》[ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2009年03期 页码: 1079-1085 栏目: 制导、导航与控制 出版日期: 2009-05-30

Title: -

作者: [王仕成](#); [杨东方](#); [刘志国](#); [罗大成](#); [张金生](#)
第二炮兵工程学院301教研室, 西安 710025

Author(s): -

关键词: [全球定位系统](#); [高动态](#); [快速捕获](#); [精确跟踪](#); [软件接收机](#)

Keywords: -

分类号: TP391.9

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2009.00.041

摘要: 为了提高GPS接收机的捕获速度和跟踪精度, 改善其动态适应性能, 提出了一种GPS软件接收机方案。首先采用延迟、累积捕获结构搜索C/A码起始点, 引入延迟累加器辅助频谱分析 实现各卫星多普勒频移成分的分离、估计, 将传统的二维捕获过程简化为两个一维搜索过程, 提高了捕获速度; 然后采用多重辅助结构的跟踪环路, 提高载波、伪码频率和相位的跟踪精度。通过对GPS实测数据和高动态模拟数据进行仿真实验, 验证了该软件接收机方案的有效性。

Abstract: -

参考文献/REFERENCES

备注/Memo: 收稿日期: 2008 05 25;
\ 修回日期: 2008 07 31
基金项目: 国家“863”课题项目(2006AA705320, 2007AA705411)

更新日期/Last Update: 2009-06-04

[导航/NAVIGATE](#)

[本期目录/Table of Contents](#)

[下一篇/Next Article](#)

[上一篇/Previous Article](#)

[工具/TOOLS](#)

[引用本文的文章/References](#)

[下载 PDF/Download PDF\(937KB\)](#)

[立即打印本文/Print Now](#)

[推荐给朋友/Recommend](#)

[统计/STATISTICS](#)

[摘要浏览/Viewed](#) 182

[全文下载/Downloads](#) 88

[评论/Comments](#)