



[首页](#) [本刊简介](#) [编委会](#) [收录情况](#) [投稿指南](#) [网上订阅](#) [广告指南](#) [兵工学会](#) [联系我们](#)

文章详情

稿件标题: AUV视觉与短基线定位自适应融合方法

稿件作者: 孙海涛 1, 晏正新 2, 王玥 1, 张皓 1

栏目名称: 装备理论与装备技术

关键词: AUV; 视觉; 短基线; 数据融合; 模糊

文章摘要: 为了使AUV(自主水下航行器)在水下自主对接过程中获得更可靠的定位数据,本文研究了基于视觉和短基线定位系统同时工作时的定位数据融合问题;由于卡尔曼滤波算法在进行数据融合时对于过程噪声与测量噪声统计数据具有依赖性的缺点,提出了一种基于模糊逻辑的在线自适应卡尔曼滤波定位数据融合方法;水池试验结果表明,该方法有效地提高了视觉和短基线融合后的定位精度,切实可行。

收录刊物: 2015年05期

稿件基金:

引用本文格式: 孙海涛, 晏正新, 王玥, 等. AUV视觉与短基线定位自适应融合方法 [J]. 四川兵工学报, 2015(5):60-62.

SUN Hai tao, YAN Zheng xin, WANG Yue, et al. Adaptive Data Fusion Method of Vision and SBL Position for AUV [J]. Journal of Sichuan Ordnance, 2015(5):60-62.

浏览次数: 197

下载次数: 180

[免费下载全文](#) [下载PDF阅读器](#)

地址: 重庆市巴南区红光大道69号 重庆理工大学明德楼6楼614室 邮编: 400054

电话: 023-68852703 传真: 023-68852703 邮箱: bqzbgcxb@126.com

您是第 1833238 位访问者

[前台管理](#) [工作入口](#)