

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 船艇 >> 水下航行器导航与控制一体化研究



请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 水下航行器导航与控制一体化研究

关键词: [水下航行器](#) [控制](#) [导航](#)

所属年份: 2002

成果类型: 基础理论

所处阶段:

成果体现形式: 论文

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 西北工业大学

成果摘要:

课题来源于中船总“九五”重点预研项目。课题围绕水下航行器导航和控制的关键技术,研究的主要内容如下:建立水下航行器导航和控制一体化的运动学模型和动力学模型;消除对准过程中发射管挠曲变形的影响;给出基于惯导信息的水下航行器姿态控制算法;使得水下航行器系统具有较高的可靠性和一定的容错能力;利用信息融合技术可大大提高水下航行器的智能化水平,及时有效地提取、处理、综合各种信息;研究面向水下航行器制导系统仿真的信息集成环境。

成果完成人: 徐德民;李俊;严卫生;任章;吴旭光;刘卫东;贺昱耀;张福斌;施阳;闫茂德;高磊

[完整信息](#)

### 行业资讯

[船舶操纵虚拟现实训练系统](#)

[“九五”广东省内河运输船型...](#)

[中小型船舶机舱集控室研究](#)

[国际标准电子海图导航系统](#)

[京杭运河山东南段船舶运输拖...](#)

[AIS综合模拟器](#)

[DGPS测绘及纠错系统](#)

[锚缆动力性态对锚泊系统设计...](#)

[角谱法定向方法研究](#)

[国际标准电子海图的研究和开发](#)

### 成果交流

### 推荐成果

- [· 船载微波统一测控系统](#) 04-23
- [· 长寿命高可靠性较高精度挠性陀螺...](#) 04-23
- [· 高速率挠性陀螺仪技术](#) 04-23
- [· 高精度挠性陀螺仪技术](#) 04-23
- [· 硅微机械陀螺仪设计技术](#) 04-23
- [· 掠海地效翼船](#) 04-23
- [· 地效翼船](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航

国科网科技频道 京ICP备12345678号