

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 船艇 >> 信息融合理论和技术在舰载S&D系统中的应用研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

信息融合理论和技术在舰载S&D系统中的应用研究

关键词: [信息融合](#) [舰载S&D系统](#) [海上定位](#) [多机动目标跟踪](#)

所属年份: 2004

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 江苏科技大学

成果摘要:

成果简介: 该课题从工程背景的实际出发, 全面而深入地探讨了舰上多雷达体制组网下的海上、空中多机动目标跟踪问题的研究。提出了多种机动目标跟踪数学模型、多种数据关联技术和多种数据融合技术。对跟踪中涉及的雷达校准、雷达盲区(含公共盲区)、目标机动、环境强干扰等难点问题也作了大量研究。软件仿真的目标数可达100以上(其中, 虚警20%, 目标运动有平行、交叉、转弯等状态)。研究表明, 在多雷达含有公共盲区、接收率均为80%以及环境有强干扰等情况下, 也能保持对目标有较好的跟踪, 达到工程技术中相关标准。成果水平: 达到国内先进水平。技术指标: 1、使用5部不同类型雷达组网; 2、研究目标机动数学模型; 3、研究多种目标机动运行(平行、交叉、转弯等状态); 4、研究多种信息融合和跟踪算法; 5、仿真目标数达100以上(含虚警20%); 6、跟踪精度要达80%以上, 速度要实时、可靠。适用于复杂环境下的空中、海上多机动目标跟踪和定位应用。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业

船舶操:

单人驾:

“九五

中小型

国际标:

京杭运:

AIS综合

DGPS

锚缆动

角谱法:

成果

推荐成果

· 舰载微波统一测控系统	04-23
· 长寿命高可靠性较高精度挠性...	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