

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 船艇 >> 水下地形/重力场辅助导航理论与匹配算法研究



请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 水下地形/重力场辅助导航理论与匹配算法研究

关键词: [水下辅助导航](#) [水下运动载体](#)

所属年份: 2005

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: 北京大学

成果摘要:

以水下无人运动载体UUV作为研究对象, 本项目将不同特点的系统 and 装置组合起来, 以INS为主、辅助以其它具有坐标或航向信息的辅助导航单元, 构成自主性和隐蔽性均比较好的系统, 有效的解决INS水下校准。针对水下运动载体(以UUV为例进行研究) 导航系统的要求, 采用地形匹配、重力匹配技术修正INS, 进行可行性分析、工作模式研究以及匹配算法仿真计算, 寻求解决INS水下校准问题的新技术途径, 为UUV导航系统实现水下、长期、精确导航提供技术支持。相关算法的研究成果完全可以移植到其它载体、捷联INS和海图中, 而且还可以移植到基于类似原理的GAINS、地磁场辅助导航系统中。

成果完成人:

[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