

针对分布式卫星系统对合作目标的协同导航估计问题，提出了前端与后端结合的一种分布式协同导航方法。前端基于一致性算法对无迹卡尔曼滤波方法进行改造进而完成设计，后端基于协方差交集算法并利用快速权值计算方法以及非可加性参数融合方法进行设计。最后基于Matlab以及STK轨道传播模型进行了数值仿真，得到了预期的仿真结果，验证了方法的有效性。

"/>



宇航学报

电子信息

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[◀◀ 前一篇](#) | [后一篇 ▶▶](#)

分布式卫星系统的协同导航估计方法

王晓初, 尤政, 赵开春, 李滨

清华大学精密测试技术及仪器国家重点实验室, 北京 100084

A Cooperative Navigation Estimation Method in Distributed Satellite System

WANG Xiao chu, YOU Zheng, ZHAO Kai chun, LI Bin

State Key Laboratory of Precision Measurement Technology and Instruments, Tsinghua University, Beijing 100084, China

- [摘要](#)
- [图/表](#)
- [参考文献\(0\)](#)
- [相关文章 \(15\)](#)
- [点击分布统计](#)
- [下载分布统计](#)