

研究简报

## 基于双台链罗兰C导航仪的双曲线导航定位算法

闵思鹤<sup>①</sup>, 王甲池<sup>①</sup>, 江太辉<sup>①</sup>, 田震华<sup>②</sup>

<sup>①</sup>五邑大学信息学院, 江门, 529020; <sup>②</sup>

广州海格通信有限公司, 广州, 510656

收稿日期 2001-10-22 修回日期 2002-4-15 网络版发布日期 2008-7-7 接受日期

摘要

该文提出了一种直接解法与牛顿迭代计算相结合的方法来求解船位。首先用直接解法在球面上求得组合双曲线方程组的一个解, 当作船位的概位解, 然后应用牛顿迭代法, 求解 $\Delta\varphi$ ,  $\Delta\lambda$ , 当此差值小于某个预先给定的收敛门限 $\epsilon$ 时, 则所求船位为真实解。一般只要迭代二、三次就可得到秒级精度的船位解。

关键词 [双台链罗兰C](#) [双曲线导航](#) [牛顿迭代法](#)

分类号 [TN961](#)

## The calculation research of hyperbolic navigation position fixing based on double station chains loran c navigator

Min Sihe<sup>①</sup>, Wang Jiachi<sup>①</sup>, Jiang Taihu<sup>①</sup>, Tian Zhenhua<sup>②</sup>

School of Information; Wuyi Univ.; Jiangmen 529020; China

Abstract

This paper presents a method which links direct solution and Newton iterative method to calculate ship's position. First, a result of the combination hyperbolic equations is got using the direct solution on the sphere and is taken as the ship's approximate position. Then, Newton iterative method is applied to calculate  $\Delta\lambda$  and  $\Delta\varphi$ . When  $\Delta\psi$  and  $\Delta\lambda$  are less than  $\epsilon$  which is given as a convergent standard beforehand, the ship's position calculated is the correct one. In general, only iterating two or three times, the calculating accuracy is about one second.

Key words [Double station chains LORAN C](#) [Hyperbolic navigation](#) [Newton iterative method](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [闵思鹤<sup>①</sup>](#); [王甲池<sup>①</sup>](#); [江太辉<sup>①</sup>](#); [田震华<sup>②</sup>](#)

页

### 扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(141KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\] \(OKB\)](#)

▶ [参考文献 \[PDF\]](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“双台链罗兰C” 的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

- [闵思鹤](#)
- [王甲池](#)
- [江太辉](#)
- [田震华](#)