

基于单轴旋转的光纤捷联惯导系统误差特性与实验分析 (PDF)

《宇航学报》 [ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2010年04期 页码: 1070-1077 栏目: 制导、导航与控制 出版日期: 2010-04-30

Title: -

作者: [孙枫](#); [孙伟](#)
哈尔滨工程大学自动化学院, 哈尔滨 150001

Author(s): -

关键词: [捷联惯导系统](#); [单轴旋转](#); [误差特性](#); [光纤陀螺](#); [定位误差](#)

Keywords: -

分类号: U666.12

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2010.04.021

摘要: 针对惯性器件偏差是影响惯导系统导航精度的主要因素, 同时考虑到多种误差源对调制型捷联系统的影响, 提出了一种利用惯性测量单元(IMU)四位置转停的误差调制方法。分析了调制型捷联系统的误差特性并建立了四位置转位方案模型。利用实验室自行研制的光纤捷联惯导系统分别进行IMU静止和四位置转位运动下的长时间导航实验, 实验结果表明了该方法的有效性。

Abstract: -

参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2009 02 16;
\ 修回日期: 2009 12 15
基金项目: 国家自然科学基金 (60834005, 60775001)

更新日期/Last Update: 2010-05-07

导航/NAVIGATION

本期目录/Table of Contents

下一篇/Next Article

上一篇/Previous Article

工具/TOOLS

引用本文的文章/

下载 PDF/Download PDF

立即打印本文/Print Article

推荐给朋友/Recommend to Friends

统计/STATISTICS

摘要浏览/View Abstract

全文下载/Download Full Text

评论/Comments