

电子与自动控制

基于不敏变换的动基座传感器偏差估计方法

熊伟^{1,2,3}, 潘旭东¹, 彭应宁³, 何友²

1.中国航天科工集团四院

2.海军航空工程学院 信息融合技术研究所

3.清华大学 电子工程系

收稿日期 2009-2-17 修回日期 2009-7-2 网络版发布日期 接受日期

摘要 提出了一种新的基于合作目标的动基座传感器误差绝对配准方法。该方法利用所获得的合作目标位置信息,将载体平台姿态角偏差转换为传感器测量偏差中的一部分,并建立偏差状态方程和测量方程。在此基础上,采用广义最小二乘方法以实现传感器测距误差的估计,不敏滤波的方法则用于实现平台载体的姿态偏差和角度测量偏差的实时估计。仿真结果表明,该方法实现简单,收敛速度快,可以实现单部动基座传感器的偏差估计。

关键词 [误差配准](#) [动基座传感器](#) [目标](#) [广义最小二乘](#) [卡尔曼滤波](#)

分类号 [V243](#); [TN713](#)

DOI:

通讯作者:

熊伟 xiongweimail@tom.com

作者个人主页: 熊伟^{1;2;3}; 潘旭东¹; 彭应宁³; 何友²

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF](#)(391KB)

▶ [\[HTML全文\]](#)(0KB)

▶ [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](#)

▶ [引用本文](#)

▶ [Email Alert](#)

相关信息

▶ [本刊中包含“误差配准”的相关文章](#)

▶ [本文作者相关文章](#)