

热烈祝贺《四川兵工学报》
成功入选“中国科技核心期刊”热烈祝贺重庆市（四川省）兵工学会
获“重庆市5A级社会组织”最高殊荣

2013年11月28日 星期四

作者在线注册

作者在线投稿

作者在线查稿

专家在线审稿

读者在线登录

编辑在线办公

作者园地

- ▶ 新手上路
- ▶ 密码找回
- ▶ 作者留言
- ▶ 投稿帮助
- ▶ 问题解答
- ▶ 中图分类号简...

投稿指南

- ▶ 投稿要求—投稿必读
- ▶ 文后参考文献著录规则
- ▶ 投稿须知—投稿必读
- ▶ 写作模版—投稿必读
- ▶ 保密协议—投稿必读
- ▶ 专家审稿单
- ▶ 中图分类号、文献标识码

期刊目录

2013年10期
2013年09期
2013年08期
2013年07期
2013年06期
2013年05期
2013年04期

文章检索

检索项：

检索词：

浏览排行榜 下载排行榜

检索

稿件标题：基于Kalman预测重要性建议分布的粒子滤波视觉跟踪算法

稿件作者：朱瑞奇，张胜修，孙巧，刘思雨

录用栏目：信息科学与控制工程

文章摘要：标准粒子滤波虽然能够实现简单场景下的目标跟踪，但在复杂场景下其性能较差，粒子权值退化是影响视觉跟踪的一个重要方面，为解决这一问题，从选择准确重要性建议分布函数入手，给出了基于EKF和UKF预测采样的粒子滤波视觉跟踪算法EKF-PF (EKF enhanced particle filtering) 和UKF-PF (UKF enhanced particle filtering)，并进行了一定改进，通过仿真实验表明：给出的跟踪算法能够很好地跟踪室内运动目标，并对光照变化，目标姿态变化具有良好的鲁棒性。

关键词：粒子滤波；目标跟踪；重要性建议分布；EKF-PF；UKF-PF

收录刊物：2013年10期

稿件基金：

引用本文格式：

浏览次数：5

下载次数：8

Download ↓

友情链接

- ▶ [中国兵工学会](#)
- ▶ [《传感技术学报》](#)
- ▶ [《红外技术》](#)
- ▶ [《强激光与粒子束》](#)
- ▶ [武汉理工大学学报](#)
- ▶ [南京理工大学学报（自然科学...](#)
- ▶ [《含能材料》杂志](#)
- ▶ [重庆邮电大学学报](#)
- ▶ [西南大学学报](#)
- ▶ [重庆与世界杂志](#)
- ▶ [《电子元器件应用》杂志](#)
- ▶ [《电光与控制》杂志](#)
- ▶ [中国科技论文在线](#)
- ▶ [万方数据库](#)
- ▶ [维普资讯网](#)
- ▶ [中国知网](#)

地址：重庆市九龙坡区重庆理工大学杨家坪校区图书馆大楼16楼期刊社 编码：400050

咨询电话：023-68852703 传真号码：023-68852703 电子邮箱：scbgxb@126.com

技术支持：[重庆同数科技](#) [前台管理](#) [工作入口](#)

您是第 **113243** 位访问者