

عنوان مقاله:

تخمین موقعیت یک AUV با استفاده از سنسورهای اندازه گیری سرعت و زاویه

محل انتشار:

دوازدهمین همایش صنایع دریایی (سال: 1389)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

محسن مجنون - دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشگاه صنعتی اصفهان، پژوهشکده علوم و تکنولوژی

مهدی لویی پور - عضو هیات علمی دانشگاه صنعتی اصفهان، پژوهشکده علوم و تکنولوژی زیردری

خلاصه مقاله:

تخمین موقعیت، موضوع مهمی است که در دستگاه های دنبال کننده ی مسیر نقشی حیاتی دارد، علی الخصوص زمانی که از GPS نتوان استفاده نمود یا اطلاعاتی که از GPS دریافت می شود، معتبر نباشد. در وسایل هوشمند بدون سرنشین ز ی رآبی، با توجه به این که اطلاعات GPS در زیر آب قابل دریافت نیست، استفاده از شیوه های تخمین موقعیت اهمیت ویژه ای دارد. در این تحقیق، تلاش بر این است که تخمینی از موقعیت با ساده ترین روش ممکن و با استفاده از سنسورهای اندازه گیری سرعت و زاویه ارایه شود، سپس نتایج در مسیرهای گوناگونی شبیه سازی شده و نهایتاً با استفاده از اطلاعات دریافتی از GPS موقعیت تخمینی اصلاح می گردد و نتایج با مقادیر واقعی (در حالی که نویز و اختلال در اندازه گیری سنسورها تاثیر نداشته باشد) مقایسه می شود

کلمات کلیدی:

تخمین موقعیت، Dead-Reckoning، AUV

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/101403>

