

عنوان مقاله:

شناسایی خودکار اهداف در رادار زمینی مراقبت سطحی با استفاده از الگوریتم KNN و تعداد مشاهدات محدود

محل انتشار:

هشتمین کنفرانس ملی رادار و سامانه های مراقبتی ایران (سال: 1400)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

نویسندگان:

مرتضی مرادیگی - دانشگاه شیراز

عباس شیخی - دانشگاه شیراز

محمود فرهنگ - دانشگاه شیراز

خلاصه مقاله:

شناسایی خودکار اهداف در رادارهای زمینی مراقبت سطحی با استفاده از الگوریتم KNN بررسی شده است. اهداف مورد بررسی در سهدسته نفر پیاده، خودرو سواری و دسته حیوان چهارپا قرار گرفته‌اند. دو بردار ویژگی بر اساس میکرو داپلر اهداف معرفی شده و با استفاده از هر دو بردار به صورت همزمان دقت عملکرد بالای ۹۵ درصد با تعداد مشاهدات اندک از اهداف حاصل شده است که به زمان واقعی شدن دسته بندی اهداف کمکشایان توجهی می نماید.

کلمات کلیدی:

رادارهای مراقبت سطحی زمینی، دسته بندی خودکار اهداف، ویژگی ها، جداساز KNN

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1360850>

