

عنوان مقاله:

ارائه روش جدیدی جهت ردیابی سه بعدی اهداف مانور دهنده

محل انتشار:

یازدهمین کنفرانس مهندسی برق (سال: 1382)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

مسعود عباس زاده - دانشکده مهندسی برق - دانشگاه صنعتی شریف

ناصر ساداتی

خلاصه مقاله:

ردیابی، تخمین حالت شیء در حال حرکت بر اساس اطلاعات اندازه گیری است. این کار توسط یک یا چند حسگر در مکان ثابت یا روی پایه متحرک انجام می شود. در این مقاله پس از معرفی اجمالی سیستمهای ردیابی، روش جدیدی مبتنی بر فیلتر کالمن تطبیقی جهت ردیابی اهداف متحرک ارائه گردیده و برتری آن نسبت به روش IMM با دو فیلتر) با استفاده از شبیه سازی مونت کارلو نشان داده شده است.

کلمات کلیدی:

ردیابی، فیلتر کالمن، روش IMM، مدل سینگر، مدل Berg بهبود یافته

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/152093>

