

عنوان مقاله:

تخمین نرخ چرخش خط دید در جستجوگر راداری با یک مدل فضای حالت کاهش یافته

محل انتشار:

هشتمین همایش ملی مطالعات و تحقیقات نوین در حوزه علوم کامپیوتر، برق و مکانیک ایران (سال: 1401)

تعداد صفحات اصل مقاله: 12

نویسنده:

رضا ایزدی - کارشناسی ارشد مهندسی برق کنترل دانشگاه صنعتی مالک اشتر واحد تهران

خلاصه مقاله:

یکی از روش های رایج برای هدایت استفاده از روش هدایت ناوبری تناسبی می باشد. بدلیل وجود نویزهای مختلف در یک سیستم راداری، تخمین نرخ چرخش خط دید در این روش بسیار ضروری می باشد. در این مقاله از یک مدل کاهش یافته برای پیاده سازی تخمین زنده های مختلفی مانند ضریب فراموشی " فیلتر کالمن توسعه یافته، فیلتر کالمن خنثی، و فیلتر کالمن مکعبی استفاده شده است. کارایی این مدل کاهش یافته نیز نشان داده شده است. تفاوتی در نتایج تخمین زنده ها مشاهده نشده است اما فیلتر کالمن خنثی کمی بهتر از تخمین زنده های دیگر بهبود ایجاد کرده است. بنابراین بعنوان بهترین گزینه برای پیاده سازی پیشنهاد شده است.

کلمات کلیدی:

تخمین نرخ چرخش خط دید، جستجوگر راداری، ضریب فراموشی، فیلتر کالمن توسعه یافته، فیلتر کالمن خنثی، فیلتر کالمن مکعبی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1620887>

