

## عنوان مقاله:

تعیین زوایای چرخشی در سیستم های ناوبر با استفاده از تصاویر کاتادیوپتريک

## محل انتشار:

چهارمین کنفرانس مهندسی برق و الکترونیک ایران (سال: 1391)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

## نویسندگان:

احسان رزاز زاده - دانشکده مهندسی برق، دانشگاه جامع امام حسین(ع)

محمد رضا محزون - دانشکده مهندسی برق، دانشگاه جامع امام حسین(ع)

احمد رضا امین - دانشکده مهندسی برق، دانشگاه جامع امام حسین(ع)

## خلاصه مقاله:

هدایت و ناوبری پرنده ها به خصوص انواع بدون سرنشین آن از مسائل مهم و چالشی روز است. اغلب پرنده ها برای تعیین وضعیت خود از سیستم های ناوبری ماندی (INS) و سیستم موقعیت یاب جهانی (GPS) استفاده می کنند. با توجه به خطای ذاتی متناسب با طول زمان پرواز در سیستم های ماندی و عدم اعتماد به داده های GPS بخصوص در مواقع بحران، استفاده از داده های تصویری در سیستم های ناوبری مورد توجه واقع شده است. در این مقاله با استفاده از تصاویر کاتادیوپتريک روشی معرفی و شبیه سازی شده است که بر اساس آن بتوان زوایای Pitch, Roll و Yaw پرنده را محاسبه کرد. نتایج مطلوب حاصل از شبیه سازی استفاده از تصاویر کاتادیوپتريک را برای سیستم های امن ناوبری تأکید می کند.

## کلمات کلیدی:

ناوبری ماندی، زوایای Yaw/Pitch/Roll، تصاویر کاتادیوپتريک

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/164288>

