

## عنوان مقاله:

ناوبری پیشرفته، دقیق و یکپارچه برای وسایل زیرآبی

## محل انتشار:

چهارمین همایش ملی علوم و فناوری زیر دریا (سال: 1386)

تعداد صفحات اصل مقاله: 16

## نویسندگان:

مهدی صالحی - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی برق - کنترل دانشگاه صنعت آب و برق (شهید عب

علیرضا مصفا - مدیر پروژه شرکت رهنما سیستم

جمال شعبانی

## خلاصه مقاله:

این مقاله به بررسی روشهای نوین ناوبری که دقت و یکپارچگی لازم برای انجام ماموریت‌های مورد نظر را داشته باشد، می پردازد. در روش پیشنهاد شده، از یک سامانه ناوبری لختی (INS) بسیار دقیق که از تکنولوژی جاپروهای فیبر نوری (FOG) بهره میبرد به عنوان هسته مرکزی سامانه ناوبری استفاده شده است. از سرعت سنج دوپلر (DVL) برای جبران سازی خطای موقعیت INS استفاده می شود که به راحتی با INS موجود هماهنگ می شود. همچنین یک دستگاه موقعیت یاب جهانی (GPS/DGPS) برای صفر کردن تمام خطاهای جمع شده فعلی در نظر گرفته شده است که در مواقع خاص و برنامه ریزی شده ای که وسیله زیر آبی امکان به روی سطح آب آمدن را داشته باشد، انجام می شود. امکان ارتباط سیگنالهای GPS با INS نیز از قبل برای INS انتخاب شده، پیش بینی شده است و بنابراین یکپارچگی سامانه نیز حفظ خواهد شد.

## کلمات کلیدی:

وسایل زیرآبی- ناوبری پیشرفته- سامانه ناوبری لختی- سرعت سنج دوپلر-GPS/DGPS

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/19905>

