

## عنوان مقاله:

استفاد از فیلتر کالمن توسعه یافته و ساختار ترکیبی برای ردیابی اهداف

## محل انتشار:

همایش منطقه ای برق و کامپیوتر (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

## نویسندگان:

میترا سروش مهر - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه آزاد اسلامی واحد کازرون، ایران

محسن معصومی - استادیار دانشگاه آزاد اسلامی گروه مهندسی برق، چهارم، ایران

## خلاصه مقاله:

سیستم های نظامی مدرن با سنسورهای مختلف تجهیز شده است. که اگر هر کدام از این سنسورها به طور ایده آل عمل کند می تواند برای ردیابی اهداف استفاده شود. اما در عمل به دلیل نوع سیستم سنسورها و وجود انواع نویزها یک نوع سنسور به تنهایی نمی تواند در ردیابی اهداف به طور ایده آل استفاده شود. به همین دلیل از چندین سنسور مختلف برای ردیابی استفاده می شود. سیستم های رادار برای اندازه زاویه و برد اهداف استفاده می شود که اندازه گیری برد را با دقت بالا انجام می دهد اما نمی تواند زاویه هدف را با دقت مناسبی اندازه گیری کند و داده هایIRST می تواند زاویه هدف را با دقت بالایی اندازه گیری کند و جهت هدف را به طور کامل مشخص می کند ولی اطلاعاتی از برد هدف را مشخص نمی کند؛ با ارائه ساختاری که بتوان اطلاعات این دو نوع سنسور را با هم ترکیب کرد می توان مکان هدف را با دقت بالایی بدست آورد. در این مقاله ساختاری مختلف برای ردیابی هدف در مختصات سه بعدی با ترکیب اطلاعات داده های رادار و داده هایIRST ارائه شده است و نتایج آن در شبیه ساز مطلب نشان داده شده است .

## کلمات کلیدی:

فیلترکالمن، الگوریتم ردیابی، الگوریتم مدل های متعامل چند گانه (IMM،IRST)

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/249713>

