

عنوان مقاله:

بررسی راه های مرسوم ردیابی وسایل نقلیه پرنده بدون سرنشین (UAVs)

محل انتشار:

اولین همایش منطقه ای بهینه سازی و روش های محاسبه نرم در مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

نویسندگان:

سید علی خداپرستی - ، دانشگاه آزاد اسلامی واحد تهران جنوب

سجاد وکیلی - دانشگاه آزاد اسلامی واحد علوم و تحقیقات فارس

فاطمه دهقانی - دانشگاه آزاد اسلامی واحد فسا

خلاصه مقاله:

به تازگی، وسایل نقلیه هوایی بدون سرنشین (UAVs) یکی از مشهورترین و امیدوار کننده ترین وسیله برای هر دو حالت های نظامی و غیرنظامی و همچنین حوزه های تحقیقاتی در دانشگاه ها میباشد. تعیین موقعیت UAV و ردیابی مقاوم آن در برابر پارازیت و تلفات همواره دارای اهمیت زیادی در این حوزه است. از اینرو در این مطالعه به بررسی روش های موجود در تشخیص محل یک UAV در فضا، تنها با استفاده از داده های تعیین موقعیت میپردازیم. در نهایت پس از بررسی هر یک از راه های موجود، به پیشنهاد بهترین روش به هدف دقت و اطمینان بالا در بدست آوردن ارتباط صحیح داده های تعیین موقعیت بین UAV و سیستم کنترل زمینی، (GCS) میپردازیم.

کلمات کلیدی:

ردیابی وسایل نقلیه بدون سرنشین، سیستم تعیین موقعیت جهانی، سیستم رهیابی ساکن، قطب نمای دیجیتال

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/261721>

