

عنوان مقاله:

بهبود ردیابی اهداف سه بعدی به کمک ترکیب اطلاعات راداری وIRST در ساختار فیلتر کالمن

محل انتشار:

اولین کنگره سراسری فناوریهای نوین ایران با هدف دستیابی به توسعه پایدار (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 11

نویسندگان:

حدیث فولادی - دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشگاه آزاد اسلامی بوشهر،

علیرضا ملاح - هیئت علمی، دانشگاه آزاد اسلامی بوشهر

خلاصه مقاله:

سیستمهای رادار برای اندازهگیری زاویه و برد اهداف استفاده میشود که اندازهگیری برد را با دقت بالا انجام میدهند اما نمیتواند زاویه هدف را با دقت مناسبی اندازهگیری کند ولی دادههایIRST میتواند زاویه هدف را با دقت بالایی اندازهگیری کند ولی اطلاعاتی از برد هدف را مشخص نمیکند؛ با ارائه ساختاری که بتوان اطلاعات این دو نوع سنسور را با هم ترکیب کرد میتوان تغییر مکان هدف را با دقت بالایی ردیابی کرد. در این مقاله ساختار جدیدی با ترکیب اطلاعات ارائه شده است و نتایج آن در شبیهساز مطلب نشان داده شده است

کلمات کلیدی:

ساختار ترکیبی، متغیر حالت، فیلتر کالمن، ردیابی هدف، تخمین موقعیت

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/345218>

