

## عنوان مقاله:

ردیابی هدف در شبکه حسگر بی سیم زیر آب با استفاده از فیلتر کالمن

## محل انتشار:

دهمین سمپوزیوم بین المللی پیشرفتهای علوم و تکنولوژی (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

## نویسندگان:

سعیده بیرزاده - دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشگاه پیام نور عسلویه

عباسعلی رضایی - استادیار، گروه مهندسی کامپیوتر و فناوری اطلاعات، دانشگاه پیام نور

## خلاصه مقاله:

در سالهای اخیر برای هوشمند کردن و بدست آوردن اطلاعات دقیق از دریاها و اقیانوس ها، استفاده از شبکههای حسگر بی سیم زیر آب مورد توجه قرار گرفته است، یکی از کاربردهای اصلی در شبکه های حسگر بی سیم زیر آب، ردیابی میباشد. در این مقاله جهت تخمین موقعیت هدف و ردیابی مسیر حرکت هدف از فیلتر کالمن و برای کاهش خطای ردیابی روش MEKF پیشنهاد میشود. تفاوت این روش با روش EKF در نحوه محاسبه ژاکوبین تابع مشاهدات میباشد، در واقع این روش با اصلاح نحوه محاسبه ژاکوبین تابع مشاهدات خطای خطی سازی را کاهش میدهد. با توجه به مقایسههای انجام شده میتوان گفت روش MEKF از دقت بالاتر و کمترین زمان محاسباتی نسبت به روش EKF برخوردار میباشد.

## کلمات کلیدی:

ردیابی هدف، شبکه های حسگر، بی سیم زیر آب ، فیلتر کالمن

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/852050>

