



控制与决策 » 2014, Vol. 29 » Issue (12): 2158-2164 DOI: 10.13195/j.kzyjc.2013.1061

[论文](#)

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[◀ 前一篇](#) | [后一篇 ▶](#)

## 基于SRCKF 的自适应高斯和状态滤波算法

刘瑜<sup>a</sup>, 董凯<sup>a</sup>, 刘俊<sup>a</sup>, 齐林<sup>a</sup>, 肖楚婉<sup>b</sup>

海军航空工程学院<sup>a</sup>, 信息融合研究所, <sup>b</sup>. 改装装大队, 山东烟台264001.

## Adaptive Gaussian sum method based on squared-root cubature Kalman filter for state estimation

LIU Yu<sup>a</sup>, DONG Kai<sup>a</sup>, LIU Jun<sup>a</sup>, QI Lin<sup>a</sup>, XIAO Chu-wan<sup>b</sup>

a. Research Institute of Information Fusion, b. Training Center of New Equipment, Naval Aeronautical and Astronautical University, Yantai 264001, China.

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(28\)](#)

[相关文章\(13\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京瑞格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn