

图像处理

## 基于模糊技术的非线性系统目标跟踪融合算法

杨廷梧, 刘上乾, 王海晏

(西安电子科技大学技术物理学院, 西安 710071)

收稿日期 2003-10-13 修回日期 网络版发布日期 2006-9-4 接受日期

**摘要** 提出了一种基于模糊技术的非线性系统中多传感器目标跟踪融合算法. 在基于卡尔曼滤波器的分布式融合算法中, 利用模糊技术中的决策距离思想, 对实时跟踪目标的多传感器进行动态分组, 以获得在非线性系统中目标跟踪的最佳融合数据精度. 仿真结果证明, 该算法是一种有效的分布式融合算法.

**关键词** [光电跟踪](#) [雷达跟踪](#) [数据融合](#) [决策距离矩阵](#) [分布式融合算法](#)

**分类号** [V556](#)

**通讯作者** 杨廷梧 [ytingwu@cftc.com.cn](mailto:ytingwu@cftc.com.cn)

### 扩展功能

#### 本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF\(500KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [参考文献](#)

#### 服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [复制索引](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

#### 相关信息

- ▶ [本刊中 包含“光电跟踪”的相关文章](#)
- ▶ [本文作者相关文章](#)

- [杨廷梧](#)
- [刘上乾](#)
- [王海晏](#)