

学术论文

航空遥感中基于高阶INS误差模型的GPS/INS组合定位定向方法

孙红星

武汉大学

收稿日期 2008-10-14 修回日期 2009-6-22 网络版发布日期 2010-4-23 接受日期 2010-4-23

摘要 基于随机常数、随机游走和一阶马尔可夫过程组合的高阶IMU误差模型,建立了36阶卡尔曼滤波器,通过松散组合模式,最终实现了位置标准差 $\pm 5\text{cm}$ 、俯仰/横滚角标准差 $\pm 0.002^\circ$ 、航向角标准差 $\pm 0.008^\circ$ 的定位定向精度。

关键词 [直接地理参考](#) [直接平台定向](#) [航空三角测量](#) [GPS/INS集成](#) [卡尔曼滤波](#)

分类号

DOI:

对应的英文版文章: [20080404](#)

通讯作者:

孙红星 sunhongxing2000@hotmail.com

作者个人主页: 孙红星

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(1248KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献\[PDF\]](#)

▶ [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](#)

▶ [引用本文](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“直接地理参考”的
相关文章](#)

▶ [本文作者相关文章](#)

▶ [孙红星](#)