

论文与报告

基于扩展Kalman滤波的空基多平台多传感器数据配准和目标跟踪算法

[徐毅](#) [陈非](#) [敬忠良](#) [金德琨](#)

(西北工业大学自动控制系)

Abstract 本文研究基于扩展Kalman滤波和多个空中移动平台的多传感器数据配准与目标跟踪问题.文中首先给出了空中移动平台传感器数据配准几何坐标转换算法;接着将目标运动模型和传感器配准误差模型组合在同一个状态方程中,然后利用扩展Kalman滤波方程进行估计.Monte-Carlo仿真表明,该方法能同时有效地估计目标运动状态和传感器配准误差.

Keywords [数据融合](#); [传感器配准](#); [扩展Kalman滤波](#); [移动平台](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP13