

工程应用技术与实现

基于GPS/ DR的车载双星定位系统

沈 旻, 李树广

(上海交通大学图像处理与模式识别研究所, 上海 200030)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2007-4-29 接受日期

摘要 目前GPS的定位技术已经比较成熟, 然而GPS正常工作时需要4颗可见卫星。该文提出了一种基于高精度数字地图的GPS双星定位系统, 结合航位推算系统进行组合导航, 对组合导航的输出信息综合滤波。试验证明, 该算法增强了车载导航系统在城市复杂环境中的适应性, 提供了满足要求的定位精度。

关键词 [全球定位系统](#) [双星定位](#) [数字地图](#) [航位推算系统](#) [卡尔曼滤波器](#)

分类号 [TP391](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: [沈 旻](#); [李树广](#)

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDE\(184KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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“全球定位系统”的
相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

• [沈 旻, 李树广](#)