



基于cubature Kalman filter的INS/GPS组合导航滤波算法

孙枫, 唐李军

哈尔滨工程大学自动化学院

INS/GPS integrated navigation filter algorithm based on cubature Kalman filter

[摘要](#) | [图/表](#) | [参考文献\(10\)](#) | [相关文章\(9\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

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