

Н. И. Божедомов, Е. А. Кислелева, Э. Т. Зайнулина, Д. А. Фатеев, А. А.
Толканев, В. Ночевкин, В. Протасов, А. Рябов,

Московский физико-технический институт (государственный университет)

Определение местоположения по сигналам акселерометра

В данной статье будут обсуждаться вопросы определения местоположения человека по данным, поступающим с акселерометра и гироскопа. Основная цель, которую преследует данная статья, состоит в повышении качества определения позиции человека по неточным либо неполным входным данным. В качестве базовых моделей использованы Pedestrian Dead Reckoning (PDR) и фильтр Калмана.

Ключевые слова: акселерометр, определение местоположения, PDR, фильтр Калман, LSTM-model

1. Введение

Литература

Поступила в редакцию ???.??.

Сведения об авторах статей (на момент подачи статьи)

Определение местоположения по сигналам акселерометра

Божedomов Никита Игоревич (студент МФТИ) nikita.bozhedomov@gmail.com

Ссылки на опубликованные статьи