

参考文献

- 【1】 Bento MDF. Unmanned Aerial Vehicles: An Overview [J]. Inside GNSS. 2008(1): 54-61.
- 【2】 秦永元. 惯性导航[M]. 科学出版社, 2014.
- 【3】 秦永元, 张洪钺, 汪叔华. 卡尔曼滤波与组合导航原理[M]. 西北工业大学出版社, 2015.
- 【4】 崔秀敏, 王维军, 方振平. 小型无人机发展现状及其相关问题分析[J]. 飞行力学, 2005, 23(1): 14-18.
- 【5】 孙毅, 向锦武. 基于 TMS320F2810 的小型无人机控制器的设计[J]. 机械工程与自动化, 2008, 05: 35-37.
- 【6】 杨国良, 王玮, 郭宗本. 小型无人机地面控制站软件的设计与实现[J]. 遥测遥控, 2008, 03: 12-15.
- 【7】 郭晓鸿. 微型四旋翼无人机控制系统设计与实现[D]. 南京航空航天大学, 2012.
- 【8】 何昱, 王彪, 谷世宁. 微小型四旋翼无人机自主着陆视觉系统研究[J]. 计算机测量与控制, 2015, 23(5): 1682-1685.
- 【9】 姜长生. 无人机侦察/打击一体化的关键技术[J]. 电光与控制, 2011, 18(2): 1-7.
- 【10】 姚敏, 王绪芝, 赵敏. 无人机群协同作战任务分配方法研究[J]. 电子科技大学学报, 2013(5): 723-727.
- 【11】 范卫刚, 袁冬莉, 王化会. 基于双 DSP 的无人机导航系统设计[J]. 计算机测量与控制, 2011, 19(1): 152-154.
- 【12】 周志久, 韦闽峰. 无人机飞行控制仿真系统研究[J]. 航天控制, 2010, 28(1): 64-69.
- 【13】 赵海生, 胥效文. 小型无人机飞行姿态测量系统的设计[J]. 计算机测量与控制, 2012, 20(3): 583-585.
- 【14】 王春安, 闫建国, 屈耀红. 无人机导航系统的硬件设计[J]. 计算机测量与控制, 2011, 19(12): 2999-3000.
- 【15】 聂博文, 马宏绪, 王剑. 微小型四旋翼飞行器的研究现状与关键技术[J]. 电光与控制, 2007, 14(6): 113-117.
- 【16】 岳基隆, 张庆杰, 朱华勇. 微小型四旋翼无人机研究进展及关键技术浅析[J]. 电光与控制, 2010, 17(10): 46-52.
- 【17】 朱华勇, 牛轶峰, 沈林成. 无人机系统自主控制技术研究现状与发展趋势[J]. 国防科技大学学报, 2010, 32(3): 115-120.
- 【18】 喻少林. 基于 DSP+FPGA 的微小型无人机飞控计算机研究[D]. 浙江大学, 2011.
- 【19】 龚真春, 李平, 宋执环. 超小型无人机 GPS/MIMU 组合导航定位系统研究[J]. 航空电子技术, 2004, 35(3): 15-18.
- 【20】 孔天恒, 方舟, 李平. 基于雷达-扫描器/惯性导航系统的微小型无人机室内组合导航[J]. 控制理论与应用, 2014, 31(5): 607-613.

- 【21】 孙罡. 低成本微小型无人机惯性组合导航技术研究[D]. 南京理工大学, 2014.
- 【22】 R.E. Kalman. Contribution to the Theory of Optimal Control [J]. Bol. Soc. Mat. Mexicana, 1960: 102-119.
- 【23】 R.E. Kalman. A New Approach to Linear Filtering and Prediction Problems [J]. Journal of Basic Engineering, 1960: 35-45
- 【24】 R.E. Kalman, R.S. Bucy. New results in linear filtering and prediction theory [J]. Journal of Basic Engineering, 1961: 95 - 108.
- 【25】 Senne K. Review of Stochastic Processes and Filtering Theory - Andrew H. Jazwinski [J]. IEEE Transactions on Automatic Control, 1972, 17(5): 752-753.
- 【26】 Bucy, R. S, Senne, K. D. Digital Synthesis of Nonlinear Filters [J]. Automatica, 1970, 7(3): 287-298.
- 【27】 Julier S J, Uhlmann J K, Durrant-Whyte H F. A new approach for filtering nonlinear systems[C]. American Control Conference, Proceedings of the. IEEE, 1995: 1628-1632.
- 【28】 Julier S J, Uhlmann J K. Unscented filtering and nonlinear estimation [J]. Proceedings of the IEEE, 2004, 92(3): 401-422.
- 【29】 Ho, Lee. A Bayesian approach to problems in stochastic estimation and control [J]. IEEE Transactions on Automatic Control, 1964, AC 9(4): 333-339.
- 【30】 Einicke, G.A. Smoothing, Filtering and Prediction-Estimating the Past, Present and Future [M]. Rijeka, Croatia, 2012.
- 【31】 Taylor G, Kleeman L. C Iterated Extended Kalman Filter [J]. Springer Tracts in Advanced Robotics, 2006:185-187.
- 【32】 Psiaki M. The Super-Iterated Extended Kalman Filter[C]. AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference and Exhibit. 2004.
- 【33】 A. Doucet. On Sequential Monte Carlo Methods for Bayesian Filtering [D]. Cambridge University, 1998.
- 【34】 A. Doucet, S. Godsill, C. Andrieu. On Sequential Monte Carlo Sampling Methods for Bayesian Filtering [J]. Statistics and Computing, 2000, 10: 197-208.
- 【35】 R. Sharaf, A. Noureldin. Sensor Integration for Sattellite Based Vehicular Navigation Using Neural Networks [J]. IEEE Transaction on Neural Networks, 2007, 18(2), 589-594.
- 【36】 T. C. Liu, R. K. Li. A New ART-Counter Propagation Neural Network for Solving a Forecasting Problem [J]. Expert System with Applications, 2005, 28: 21-27.
- 【37】 M. Malleswaran, V. Vaidehi, D. S. Angel. Data Fusion using Multi-Layer Feed Forward Neural Networks for Land Vehicle Navigation [J]. International Journal of Engineering Science and Technology, 2010, 2(12): 7676-7690.
- 【38】 L. Semeniuk, A. Noureldin. Bridging GPS Outages Using Neural Network Estimates of INS Position and Velocity Errors [J]. Measurement Science and Technology, 2006, 7: 2783-2798.

- 【39】 朱建良, 王兴全, 吴盘龙. 基于椭球曲面拟合的三维磁罗盘误差补偿算法[J]. 中国惯性技术学报, 2012, 20(5): 562-566.
- 【40】 William Premerlani. Magnetometer Offset Cancellation: Theory and Implementation, revisited [EB/OL]. [http://gentlenav.googlecode.com/files/Magnetometer Offset Nulling Revisited.pdf](http://gentlenav.googlecode.com/files/Magnetometer%20Offset%20Nulling%20Revisited.pdf), 2017-01-13/2017-04-06.
- 【41】 DavidH.Titterton, JohnL.Weston. 捷联惯性导航技术[M]. 国防工业出版社, 2007.
- 【42】 William Premerlani. Roll-Pitch Gyro Drift Compensation [EB/OL]. <http://gentlenav.googlecode.com/files/RollPitchDriftCompensation.pdf>, 2016-11-23/2017-04-06.

附录

