水下AUV的地磁仿生导航技术（系统）研究

一、绪论

研究背景及意义

国内外研究现状

国外

国内

研究内容及结构安排

二、地磁仿生导航基础

地磁场的基本理论

仿生导航原理与方法

三、基于PSO的地磁测量误差补偿算法

地磁误差模型

PSO算法

基于PSO的补偿算法

仿真与实验验证

四、水下AUV的地磁导航算法研究

运动模型

地磁仿生导航原理

仿真结果与分析

五、实验

系统介绍

实验实施方案

实验结果

六、总结与展望

总结

展望