Bestimmung von Position und Orientierung des Eigenschiffes mittels Korrelation von AIS und Radar Informationen

Jannik Knopp

Abstract

lore ipsum

Inhaltsverzeichnis

Al	ostra	ct					
1	Ein	Einleitung					
	1.1	Firma					
	1.2	Problembeschreibung					
	1.3	Zweck					
	1.4	Ziel					
	1.5	Methoden					
	1.6	Abgrenzung					
2	Gru	indlagen 2					
	2.1	AIS, ARPA und ATONs					
	2.2	Manipulierbarkeit von AIS- und GPS- Signalen					
	2.3	NMEA					
	2.4	Point Set Registration					
	2.5	Mathematische Grundlagen					
		Matching-Algorithmus					
3	Mat	tching-Algorithmus 3					
3	Ma t 3.1	tching-Algorithmus Möglichkeiten des Matchings					
3							
3	3.1	Möglichkeiten des Matchings					
3	3.1 3.2	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3					
3 4	3.1 3.2 3.3 3.4	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3					
	3.1 3.2 3.3 3.4	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen 3					
	3.1 3.2 3.3 3.4 Pos	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen 3 ition-Fix 4					
	3.1 3.2 3.3 3.4 Pos 4.1	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen 3 ition-Fix 4 Berechnung von Distanzen und Punkten auf einem Erd-Ellipsoiden 4					
	3.1 3.2 3.3 3.4 Pos 4.1 4.2	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen 3 ition-Fix 4 Berechnung von Distanzen und Punkten auf einem Erd-Ellipsoiden 4 Bestimmung der Eigenposition 4					
	3.1 3.2 3.3 3.4 Pos 4.1 4.2 4.3 4.4	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen 3 ition-Fix 4 Berechnung von Distanzen und Punkten auf einem Erd-Ellipsoiden 4 Bestimmung der Eigenposition 4 Bestimmung der Sicherheit der Eigenposition 4					
4	3.1 3.2 3.3 3.4 Pos 4.1 4.2 4.3 4.4	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen 3 ition-Fix 4 Berechnung von Distanzen und Punkten auf einem Erd-Ellipsoiden 4 Bestimmung der Eigenposition 4 Bestimmung der Sicherheit der Eigenposition 4 Bestimmung des Eigenheadings 4					
4	3.1 3.2 3.3 3.4 Pos 4.1 4.2 4.3 4.4 Bev	Möglichkeiten des Matchings 3 Algorithmus 3 Funktionalität 3 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen 3 ition-Fix 4 Berechnung von Distanzen und Punkten auf einem Erd-Ellipsoiden 4 Bestimmung der Eigenposition 4 Bestimmung der Sicherheit der Eigenposition 4 Bestimmung des Eigenheadings 4 vertung					

Bestimmung	von Positio	n und Orientierung	des Eigenschiffe	s $mittels$
Korrelation	von Radar-	und AIS-Informatio	onen	Jannik Knopp

6	Literatur Vergleich zu ähnlichen Arbeiten					
	6.1	Fusion von AIS- und ARPA-Signalen				
	6.2	Position-Fix Methoden				
	6.3	Maßnahmen gegen Spoofing und Jamming				
7	Schluss					
	7.1	Zusammenfassung				

1. Einleitung

- 1.1 Firma
- 1.2 Problembeschreibung
- 1.3 Zweck
- 1.4 Ziel
- 1.5 Methoden
- 1.6 Abgrenzung

2. Grundlagen

- 2.1 AIS, ARPA und ATONs
- 2.2 Manipulierbarkeit von AIS- und GPS- Signalen
- 2.3 NMEA
- 2.4 Point Set Registration
- 2.5 Mathematische Grundlagen
- 2.5.1 Gaussian Mixture Model
- $2.5.2 \dots$

3. Matching-Algorithmus

- 3.1 Möglichkeiten des Matchings
- 3.2 Algorithmus
- 3.2.1 ...
- 3.3 Funktionalität
- 3.4 Bewertung des Ergebnis im Vergleich zu anderen Algorithmen

4. Position-Fix

- 4.1 Berechnung von Distanzen und Punkten auf einem Erd-Ellipsoiden
- 4.2 Bestimmung der Eigenposition
- 4.3 Bestimmung der Sicherheit der Eigenposition
- 4.4 Bestimmung des Eigenheadings

5. Bewertung

- 5.1 Evaluierung der Anforderungen
- 5.2 Performanz und Robustheit
- 5.3 Genauigkeit

6. Literatur Vergleich zu ähnlichen Arbeiten

- 6.1 Fusion von AIS- und ARPA-Signalen
- 6.2 Position-Fix Methoden
- 6.3 Maßnahmen gegen Spoofing und Jamming

7. Schluss

7.1 Zusammenfassung