

(3080)《导航、制导与控制》专业综合二

考试内容：

线性系统：状态空间法、稳定性分析。

卡尔曼滤波：离散性卡尔曼滤波的基本方程、线性最小方差估计、最小二乘估计计算发散抑制、广义卡尔曼滤波、平滑。

惯导系统：休拉调谐原理、单轴平台分析、比力方程、平台式惯导力学编排、四元数、旋转矢量、惯性仪器动、静态误差、初始对准。

参考书目：

1. 《线性系统理论》，阙志宏主编，西北工业大学出版社，1995 年 12 月
2. 《卡尔曼滤波与组合导航原理》，秦永元等著，西北工业大学出版社，1998 年
3. 《惯性导航系统》，崔中兴，国防工业出版社，1985 年