

<<动态多尺度系统估计理论与应用>>

图书基本信息

书名：<<动态多尺度系统估计理论与应用>>

13位ISBN编号：9787030190260

10位ISBN编号：7030190262

出版时间：2007-6

出版时间：科学

作者：潘泉

页数：205

字数：253000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<动态多尺度系统估计理论与应用>>

内容概要

本书是一部关于动态多尺度系统 (DMS) 估计理论的专著, 全面总结了作者在本领域取得的研究成果和国内外的研究进展, 系统介绍了基于MAR模型的静态估计算法和多尺度状态空间分析与综合、多尺度动态递归估计, DMS 分布式融合估计, 基于微分方程约束、线性白噪声、线性有色噪声、非线性自噪声等多种条件下的DMS最优/次优/快速算法等内容。

本书的读者对象是从事信息融合、多尺度建模、最优估计理论及应用研究的研究生和科研人员, 同时对从事控制理论研究、系统设计、开发和应用的广大工程技术人员也具有一定的参考价值。

<<动态多尺度系统估计理论与应用>>

书籍目录

前言	第1章 绪论	1.1 引言	1.2 基于MAR框架的多尺度系统理论	1.2.1 模型	1.2.2 模型
算法	1.2.3 应用	1.3 多分辨滤波和分布式多分辨滤波	1.4 基于线性投影方程的动态多尺度系统估计	1.5 其他相关研究	1.6 本书章节安排
第2章 基础知识	2.1 多分辨分析	2.1.1 多分辨分析	2.1.2 多尺度分解与重构	2.2 状态估计	2.2.1 最小二乘估计
	2.2.2 标准卡尔曼滤波	2.2.3 有色噪声条件下的卡尔曼滤波	2.2.4 推广卡尔曼滤波	2.3 多传感器信息融合	2.3.1 多传感器信息融合的定义
	2.3.2 多传感器信息融合特点与性能优势	2.3.3 多传感器信息融合系统结构	2.3.4 多传感器信息融合的级别	2.3.5 多传感器信息融合的典型应用	2.4 本章小结
第3章 基于MAR模型的静态估计算法和多尺度状态空间的分析与综合	3.1 引言	3.2 MAR研究概述	3.2.1 MAR建模	3.2.2 MAR平滑算法	3.2.3 MAR实现
	3.3 多尺度系统状态空间的几个概念	3.3.1 能达性和能控性	3.3.2 能观性和可重构性	3.3.3 稳定性	3.4 边界、稳定性和稳态行为
	3.4.1 多尺度估计算法中误差方差的上下界	3.4.2 多尺度滤波器的稳定性	3.4.3 稳态滤波器	3.5 本章小结	
第4章 基于MAR模型的多尺度动态递归估计算法	4.1 引言	4.2 动态系统的递归估计	4.3 多尺度动态递归估计算法	4.3.1 多尺度更新步	4.3.2 多尺度预测步
	4.4.1 收敛性分析	4.4.2 分数方差减少	4.5 本章小结	第5章 动态多尺度系统分布式融合估计算法	5.1 引言
	5.2 一种测量方程和状态方程的分解方法	5.3 动态系统多尺度变换有效性分析	5.3.1 测量方程分解的有效性分析	5.3.2 状态方程分解的有效性分析	5.3.3 信号序列经小波变换后的相关性分析
	5.4 动态系统多尺度融合估计算法	5.4.1 系统描述章	5.4.2 多尺度分布式融合估计算法	5.4.3 多尺度融合估计算法	5.5 本章小结
第6章 基于Haar小波的动态多尺度系统建模及集中式最优估计算法	第7章 基于一般紧支撑小波的动态多尺度系统集中式最优估计算法	第8章 基于Haar小波的动态多尺度系统序贯式最优估计算法	第9章 基于一般紧支撑小波的动态多尺度系统序贯式最优估计算法	第10章 动态多尺度系统有色噪声条件下的估计算法	第11章 非线性动态多尺度系统估计算法
第12章 基于M带小波的动态多尺度系统估计算法	结束语	参考文献			

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介, 请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>