

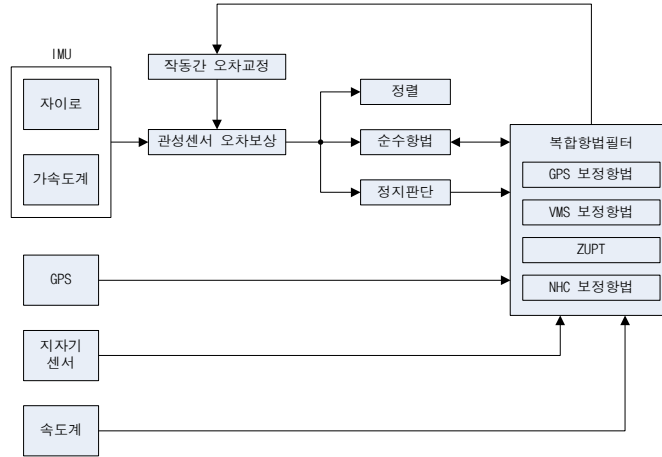
DR-GPS S/W, GPS fusion based on dead-reckoning

Overview

• Dead-Reckoning

- 임의의 확정된 위치를 기준으로 예정 방향 및 예정 속도를 계산하여 예정 위치를 결정하는 선위의 추측 방법이다.
- 예정 방향 과 예정 속도를 계산하기 위해 관성 센서, 가속도센서, 지자기센서 등을 사용한다.

• DR-GPS based Sensor



• DR-GPS용 순수항법 알고리즘

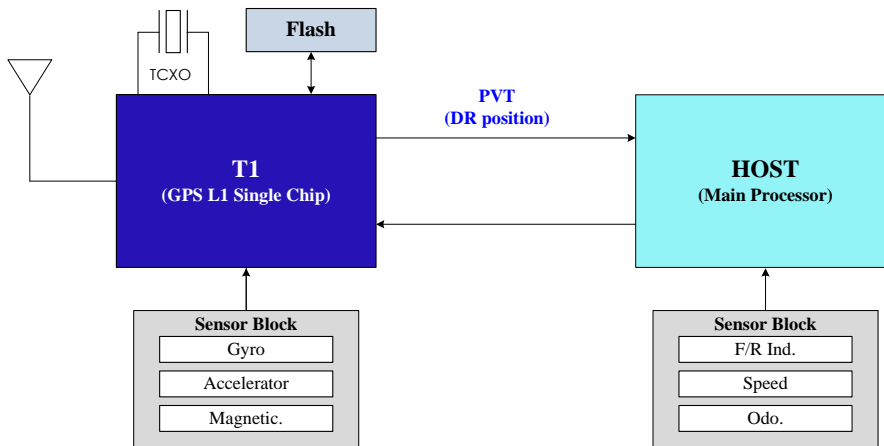
- 순수항법 알고리즘
- 복합항법 알고리즘
- 정지/움직임 판단 알고리즘
- 초기정렬 알고리즘

• 센서 보정

- 영속도 보정 알고리즘
- 운동 제한 조건 보정
- 속도계 보정
- 운행중 보정 알고리즘

Features

• DR-GPS Application with T1 chip



< DR-GPS + T1 Chip >