

審査請求 有 請求項の数1 O L

(全4頁)(2)

(43)公開日 平成15年(2003)10月2日

(51)Int.Cl. ⁷	識別記号	テ-マコ-ト ⁷ (参)	F I	(21)特願2002-81617
G01C 21/18		2F029	G01C 21/18	
B63C 11/48			B63C 11/48	D (22)願 平成14年(2002)3月22日

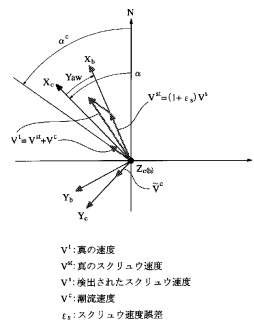
(71)出願人 防衛庁技術研究本部長(東京都)
多摩川精機株式会社(長野県)
(72)発明者 篠原 研司, 山下 貴裕, 熊谷 秀夫
(74)代理人 弁理士 曾我 道照 (外7名)
F タ-ム(参考) 2F029 AA08 AB03 AC03 AC05 AC12

(54)【発明の名称】水中航走体における位置検出方法

(57)【要約】

【課題】 本発明は、高精度慣性航法装置及びドップラーソナーを用いることなく、安価な慣性航法装置とスクリュウを用いて水中航走体の位置を高精度に検出することを目的とする。

【解決手段】 本発明による水中航走体における位置検出方法は、スクリュウ速度と慣性航法装置(30)の速度信号(14a)に基づき、水流に含まれる潮流の速度成分、スクリュウに含まれるスリップの速度成分、慣性航法装置(30)に含まれる誤差速度成分を推定し、水中航走体の位置を検出する方法である。



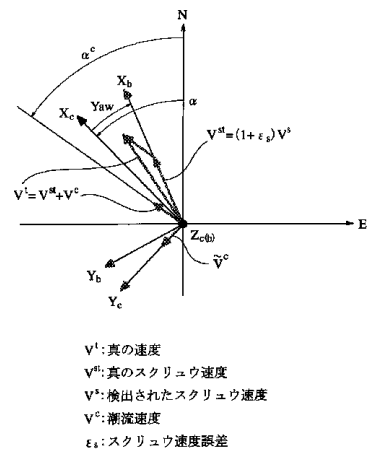
【発明の属する技術分野】 本発明は、水中航走体における位置検出方法に関し、特に、高精度な慣性航法装置又はドップラーソナー等を用いることなく、中精度程度の慣性航法装置とスクリュウからなる比較的安価な設備のみを用いて水中航走体の位置を高精度に検出するための新規な改良に関する。

- 1 3 スクリュー速度
- 1 4 a 速度信号
- 3 0 慣性航法装置

【特許請求の範囲】

【請求項1】 水中航走体のスクリュウのスクリュウ速度(13)と慣性航法装置(30)の速度信号(14a)に基づき、水流に含まれる少なくとも潮流の速度成分、前記スクリュウに含まれる少なくともスリップの速度成分及び前記慣性航法装置(30)に含まれる誤差速度成分を推定し、前記水中航走体の位置を検出することを特徴とする水中航走体における位置検出方法。

【図1】



【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明による水中航走体における位置検出方法の概念を示す説明図である。

【図2】 本発明による水中航走体における位置検出方法を示すブロック図である。

【符号の説明】

【図2】

