



经共轴电视图像可以准确确定目标的实际位置,如果无人机出现姿势误差问题,这时就要对目标位置加以修正,参考公式如下:

$$\begin{cases} A=A'-(c-\Delta c) \\ B=B'(A+\Delta A)-(B+\Delta B) \end{cases} \quad (1)$$

### 3.2 转换坐标

通过对目标位置进行有效的转换,这样就可以减少不必要的误差,再者,如果飞机拉开了较大距离后,就应该再次获取其位置。对于这种坐标系模型而言,以及相应的无人机飞行特征,可以有效获取相应的数据信息,进而有利于工作人员进行及时的参考,从而能够建立与地图相符合的坐标系,在操作无人机的过程中,指挥官应该树立起高度的责任意识,及时、全面地确认无人机相关信息,基于这一现状,要及时汇总数据信息,以便确定目标。此外,还要重点关注参照物的要求,并且进行实时的标记<sup>[9]</sup>。

### 3.3 误差消除的实现

对于原来的无人机定位而言,大多数是把自身当做初始点,基于这一情况,进行合理的转变,因为这一技术往往存在误差,原因在于目标定位不准确。在具体的选择中,往往以固

定建筑为主。然而,在这一过程中,主要的误差在于:图像抖动、延迟等<sup>[9]</sup>。

## 4 结语

通过上述的分析可知,精准的定位是确保无人机遥感技术应用的前提,这一技术是否可以有效的测量,对目标定位有着重要的影响。按照研究表明,技术精确度高,并且对技术实施研究,是当今工作人员的主要任务。此外,这一技术具有广阔的发展前景<sup>[9]</sup>。

### 参考文献

- [1]贾鑫,杨树文,张志华,等.搭载 POS 数据的无人机影像提高定位精度的方法[J].遥感信息,2019,34(4):92-96.
- [2]贾向东.城市 CORS 辅助的无人机影像免像控处理方法研究[D].北京:中国矿业大学,2019.
- [3]杨光.基于全局式 SFM 的无人机影像外方位元素优化方法[D].郑州:战略支援部队信息工程大学,2018.
- [4]薛武.无人机影像定位优化技术研究[D].郑州:战略支援部队信息工程大学,2017.
- [5]张勇.架空输电线路障碍物巡检的无人机低空摄影测量方法研究[D].武汉:武汉大学,2017.