



Проанализировав основные навигационные системы подводных аппаратов, можно сделать вывод о том, что наиболее широкое распространение получили позиционные гидроакустические навигационные системы. Системы счисления пути на основе лага и компаса при прохождении большого пути дают большую ошибку в определении местоположения подводного аппарата, однако, на малых участках счисление пути может давать большую точность, чем гидроакустические навигационные системы.

Обзорно-сравнительные навигационные системы при работе вблизи каких-либо конструкций более эффективны, чем все остальные, а на больших площадях с маловыраженным рельефом их применение становится нецелесообразным. В настоящее время, при использовании современных малогабаритных микропроцессоров с большим объемом оперативной памяти такие системы нашли широкое применение. Основные направления развития подводной навигации следующие:

- Усовершенствование навигационных датчиков;
- Оптимизация и объединение данных от нескольких навигационных систем, создание мини-интегральных систем навигации;
- Создание более современных алгоритмов обработки данных.