



[首页](#)
[本刊简介](#)
[编委会](#)
[收录情况](#)
[投稿指南](#)
[网上订阅](#)
[广告指南](#)
[兵工学会](#)
[联系我们](#)

**文章详情**

**稿件标题:** 一种多无人机协同方法及其性能分析

**稿件作者:** 徐胜红, 曹文静, 李文强

**栏目名称:** 信息科学与控制工程

**关键词:** 无人机; 协同方法; workflow

**文章摘要:** 多无人机协同执行任务能够提升无人机的作战效能和生存性, 而协同方法是协同的基础。针对现有无人机协同方法在实际应用中的缺陷, 将 workflow 理论引入多无人机协同, 提出了基于 workflow 的多无人机协同方法。基于 workflow 的多无人机协同方法通过预先设定无人机的 workflow, 将无人机的自主行为限定在一定的范围内, 通过同步所有参与协同的无人机执行任务的步调和战场态势, 保证了协同决策和决策结果的一致性, 从而达到无需协商决策结果, 而实现协同的目的。与现有多无人机协同方法的性能进行了分析比较, 结果表明, 基于 workflow 的多无人机协同方法的协同时间更稳定

**收录刊物:** 2015年08期

**稿件基金:** 国家自然科学基金(61203168); 中国博士后科学基金(2011M500156; 2013T60922)

**引用本文格式:** 徐胜红, 曹文静, 李文强. 一种多无人机协同方法及其性能分析 [J]. 四川兵工学报, 2015(8):100-103.  
XU Sheng hong, CAO Wen jing, LI Wen qiang. Multi UAV Cooperation Method and its Performance Analysis [J] Journal of Sichuan Ordnance, 2015(8):100-103.

**浏览次数:** 265

**下载次数:** 214

[免费下载全文](#)
[下载PDF阅读器](#)

地址: 重庆市巴南区红光大道69号 重庆理工大学明德楼6楼614室 邮编: 400054  
电话: 023-68852703 传真: 023-68852703 邮箱: bqzbgcxb@126.com

您是第 **1832926** 位访问者  
[前台管理](#) [工作入口](#)