

工程应用技术与实现

基于XML的无人机任务链模型

龙涛,叶媛媛,朱华勇,沈林成

国防科技大学机电工程与自动化学院,长沙 410073

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2006-7-12 接受日期

摘要 对无人机系统地面任务控制站与飞行器通信协议中的任务链进行了研究。根据功能将任务链分为航路计划、传感器计划、通信计划和权限交接计划4个部分,建立了能够支持复杂任务的任务链模型。采用XML语言对任务链进行表达,增强了任务链的标准性和通用性。最后实现了任务控制站通过任务链控制多架无人机协同执行任务的仿真。

关键词 [无人机](#) [任务控制站](#) [任务规划](#) [任务链](#) [仿真](#)

分类号

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: 龙涛;叶媛媛;朱华勇;沈林成

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF\(126KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [参考文献](#)

服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“无人机”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章

- [龙涛](#)
- [叶媛媛](#)
- [朱华勇](#)
- [沈林成](#)