

软件技术与数据库

无人机核心计算机的体系与关键技术

朱志强1,汤小明2

1. 西北工业大学自动化学院, 西安 710072; 2. 飞行自动控制研究所, 西安 710065

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2006-7-12 接受日期

摘要 针对无人作战飞机(UCAV)自主控制平台, 提出了核心处理计算机体系结构, 以满足自主UCAV处理速度、处理能力、智能程度等方面的要求, 该计算机是一种集多处理器、神经网络、模糊控制单元于一体的混合结构计算机平台。

关键词 [自主控制](#) [核心计算机](#) [神经网络](#) [模糊推理](#) [LRM](#)

分类号 [TP303](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: 朱志强1;汤小明2

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF](#) (353KB)
- ▶ [\[HTML全文\]](#) (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“自主控制”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
 - [朱志强1](#)
 - [汤小明2](#)