

## 基于IMM\_UKF的红外导弹滑模制导 (PDF)

《宇航学报》[ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2009年04期 页码: 1385-1389 栏目: 制导、导航与控制 出版日期: 2009-06-30

Title: -

作者: [曾宪伟 1](#); [方洋旺 1](#); [王洪强 1](#); [陈晨 2](#)  
1.空军工程大学工程学院, 西安 710038; 2.中国人民解放军驻电子二十九所军事代表室, 成都 610041

Author(s): -

关键词: [交互式多模型](#); [不敏滤波](#); [滑模制导律](#); [自适应两步滤波](#)

Keywords: -

分类号: V448

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2009.00.013

摘要: 针对红外空空导弹被动制导问题, 将交互式多模型算法(IMM)和不敏滤波(UKF)算法结合起来估计目标状态, 同时设计了滑模制导律来提高目标的可见性, 从而提高导弹制导精度。仿真结果表明在同等可见性条件下, IMM\_UKF较自适应两步滤波(ATSF)估计精度高, 与滑模制导律结合起来提高了制导精度, 减小了脱靶量。

Abstract: -

### 参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2008 09 18;

\ 修回日期: 2008 10 12

基金项目: 国家自然科学基金(60674031); 国家863基金(2007AA701405); 总装预研重点基金项目(6140529)

更新日期/Last Update: 2009-07-01

[导航/NAVIGATE](#)

[本期目录/Table of Contents](#)

[下一篇/Next Article](#)

[上一篇/Previous Article](#)

[工具/TOOLS](#)

[引用本文的文章/References](#)

[下载 PDF/Download PDF\(895KB\)](#)

[立即打印本文/Print Now](#)

[推荐给朋友/Recommend](#)

[统计/STATISTICS](#)

[摘要浏览/Viewed](#) 177

[全文下载/Downloads](#) 118

[评论/Comments](#)