

地球静止轨道共位控制策略研究 (PDF)

《宇航学报》 [ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2009年03期 页码: 967-973 栏目: 制导、导航与控制 出版日期: 2009-05-30

Title: -

作者: [李恒年](#) **1; 2** ; [高益军](#) **4**; [余培军](#) **2**; [李济生](#) **3**; [黄永宣](#) **1**

1.西安交通大学系统工程研究所, 西安 710048; 2.中国西安卫星测控中心, 西安 710043 ;

3.总装备部科学技术委员会, 北京 100034; 4.中国航天科技集团公司五院502所, 北京 100 080

Author(s): -

关键词: [静止轨道](#); [共位控制](#); [位置保持](#); [轨道控制](#)

Keywords: -

分类号: V247

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2009.00.024

摘要: 双星或多星共位是解决地球静止卫星轨位紧张的主要手段, 共位控制策略是保证共位卫星安全的必然需求。综述了地球静止轨道共位控制策略的设计方法和数学原理; 通过建立共位卫星最小接近距离与轨道偏置量的约束方程, 给出经度隔离漂移环分配算法, 绕飞 隔离偏心率偏置控制算法, 和外切隔离圆四星共位偏心率相对偏置算法, 基于隔离带的倾角 矢量四象限偏置算法; 分析和比较了不同控制策略的适用条件、代价和控制精度; 以实际测量的相对距离变化, 分析了共位控制策略的有效性和安全性。

Abstract: -

参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2008 05 26;
\\ 修回日期: 2008 10 24

更新日期/Last Update: 2009-06-04

[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\(2569KB\)](#)

[立即打印本文/Print Now](#)

[推荐给朋友/Recommend](#)

[统计/STATISTICS](#)

[摘要浏览/Viewed](#) 156

[全文下载/Downloads](#) 101

[评论/Comments](#)