



[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: 图像延迟对持枪机器人射击精度的影响

稿件作者: 夏洪 1, 张秀喜 2

栏目名称: 装备理论与装备技术

关键词: 无人武器平台; 步枪或手枪; 图像传输; 延迟; 射击精度

文章摘要: 持枪机器人是安装了枪械的无人武器平台。使用者在远处操纵射击, 在监视屏上瞄准目标。由于图像传输需要时间, 具有100~300 ms的延迟。为了研究使用持枪机器人过程中, 延迟对于跑动目标命中率的影响, 建立了在平坦开阔地带, 目标(敌方士兵)不被击中的临界速度的计算式。并对于不同的延迟时间, 计算了目标以不同方向跑动时, 逃脱的临界速度。分析计算结果表明: 安装了步枪或手枪的无人武器平台, 若有150 ms以上的延迟, 目标跑动方向和子弹轨迹有15°以上的夹角, 只要目标不太慢, 很容易逃脱。因此瞄准时需要加以修正。

收录刊物: 2015年01期

稿件基金: 国家自然科学基金项目(61064009); 江西省教育厅2013年度科学技术研究项目(GJJ13467)

引用本文格式: 夏洪, 张秀喜. 图像延迟对持枪机器人射击精度的影响 [J]. 四川兵工学报, 2015(1):21-24.

XIA Hong, ZHANG Xiu xi. Influence of Image Transmission Delay to Hitting Precision of Gun Robot [J]. Journal of Sichuan Ordnance, 2015(1):21-24.

浏览次数: 501

下载次数: 300

[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 1834039 位访问者

[前台管理](#) [工作入口](#)