



中国指挥与控制学会
WWW.C2.ORG.CN



官方微信公众号

设为首页 | ENGLISH

站内搜索:

- 首页
- 学会简介
- 学会动态
- 前沿科技
- 学术交流
- 科普教育
- 会员服务
- 党建栏目
- 分支机构
- CICC出版物
- CICC智库
- CICC奖励

学术交流

- 国内会议
- 国际会议
- 学术沙龙
- 中国指挥控制大会
- 青年科学家论坛
- 全国无人系统博士生论坛
- 中国航天指挥与控制论坛
- 会议论文

会议论文

您当前的位置: [首页](#) > [学术交流](#) > [会议论文](#)

无人机航迹规划的精细化修正方法

发布时间: 2015-07-24 浏览次数: 69

徐文涛, 晁爱农, 叶广强, 丛林

(西安空军工程大学工程学院710000 陕西西安)

摘要: 航迹规划可分为粗略规划和航迹修正两个阶段。针对粗略规划中存在冗余节点多、转弯方式不能很好满足可飞性要求等情况。在粗略规划得到参考航迹的基础上, 提出了一种无人机航迹规划的精细化修正方法。该方法通过减少冗余的非关键航迹点和引入精确转弯模型进行修正。修正后的航迹, 提高了航迹的精细程度, 是更加适合无人机飞行控制和导航系统执行的航迹。通过VC++和MapX 编程实现, 验证了该方法的有效性 with 实用性。

附件: [无人机航迹规划的精细化修正方法](#)

[上一篇](#): 基于多特征信息的空天图像与实时信息 舰船目标关联技术

[下一篇](#): 电动舵机可靠运行的参数耦合关系分析

[联系我们](#) | [网站地图](#) | [法律声明](#) | [隐私声明](#) | [版权说明](#) | [推荐工具](#)

版权所有: 中国指挥与控制学会

京ICP备 13033085 号