



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](#)

RASM 一体化制导与控制系统体系结构设计

发布时间: 2015-07-22 浏览次数: 45

韩蕾^{1,2}, 李聪颖¹, 杜小雪³, 徐珂文¹

(1, 山东烟台海军航空工程学院7系, 264001; 2, 中科院国家空间科学中心, 100190; 3, 山东青岛北海舰队军械处, 266071)

摘要: 本文分析了RASM 完成反舰任务的需要, 借鉴混合动态系统的概念、航天器自主控制体系结构的设计思想以及无人机自主飞行控制的体系结构, 提出了完成该任务所需要的具有层次结构的混合的一体化制导与控制系统的体系结构, 将RASM通讯交互、制导与控制任务管理、弹道生成、制导回路以及控制回路集中在一个框架中, 形成一个具有层次结构的混合系统。通过对整个系统功能的分析可知, 这种基于功能分解的层次化、模块化结构, 使整个系统具有较好的鲁棒性, 且容易修改与维护, 为以后模块的扩展打下了基础。

附件: [RASM 一体化制导与控制系统体系结构设计](#)

[上一篇](#): 基于自协同的分布式防空指挥决策模式

[下一篇](#): “尼米兹”级航母编队 C3I 系统指挥控制研究

[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