



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](#)

## 两栖作战敏捷化指挥控制系统构建技术分析

发布时间: 2015-07-22    浏览次数: 49

蔡庆

(中国船舶重工集团公司第716 研究所)

摘要: 本文在分析网络中心战时代的两栖作战敏捷化指挥控制需求基础上, 提出了两栖作战敏捷化指挥控制系统的特征要求, 描述了构建两栖作战敏捷化指挥控制系统所需关键技术的实现方法, 为解决两栖作战过程中作战兵力种类数量多、指挥和协同控制十分复杂的难题提供了思路。

附件: [两栖作战敏捷化指挥控制系统构建技术分析](#)

[上一篇](#): 基于知识的潜艇作战辅助决策技术

[下一篇](#): 面向服务架构的通用决策支持平台构想

[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