第一图书网, tushu007.com

<<寻的导弹新型导引规律>>

图书基本信息

书名：<<寻的导弹新型导引规律>>

13位ISBN编号：9787118028034

10位ISBN编号：7118028037

出版时间：2002-10

出版时间：国防工业

作者：周荻

页数：190

字数：160000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：http://www.tushu007.com

内容概要

本书汇集了作者在制导设计和被动跟踪滤波器设计方面取得的研究结果。
本书分成六部分，包括：（1）空间拦截问题的数学描述，自适应滑模制导律和最优滑模制导律设计，滑模制导对目标机动和制导参数变化有完全自适应的理论证明；（2）滑模制导律的智能化和模糊化实现方法；（3）空间飞行器大角度姿态机动变结构+PID组合控制策略；（4）L2增益导引规律和非线性H∞导引规律；（5）仅有角度测量条件下的几种新型非线性跟踪滤波器；（6）“被动跟踪”问题的可观测性分析，以及提高该问题可观测性的改进的增广比例制导律和运动跟踪滑模制导律。
这部专著可以作为导航、制导与控制专业研究生和探测制导与控制专业本科生的专题阅读材料，可以作为控制理论与控制工程专业研究生的参考书，也可供从事制导控制系统设计工作的工程技术人员阅读参考。

<<寻的导弹新型导引规律>>

书籍目录

第1章 滑模变结构导引规律 1.1 引言 1.2 空间栏截中的坐标系 1.3 空间拦截中的弹道方程 1.4 自适应滑模制导律（ASMG） 1.5 最优滑模制导律 1.6 滑模变结构制导律的鲁棒性 参考文献第2章 智能滑模变结构导引规律 2.1 引言 2.2 基于规则的智能自适应滑模制导律（IASMG） 2.3 空间拦截中IASMG的实现方案 2.4 IASMG在空间拦截中的应用 2.5 模糊自适应滑模制导律 参考文献第3章 空间拦截器姿态组织控制 3.1 引言 3.2 导弹姿态运动的数学描述 3.3 姿态控制器的设计 3.4 姿态控制系统实现方案 3.5 姿态控制仿真研究 参考文献第4章 基于L2增益和H8控制理论的鲁棒导引规律 4.1 引言 4.2 基于L2增益性能指标的鲁棒导引规律（L2RC） 4.3 L2RC数值仿真研究 4.4 非线民生H8制导律 4.5 L2RC与非线性H8制导律的比较 参考文献第5章 被动测量条件下的非线性跟踪滤波器 5.1 引言 5.2 非线性滤波概述 5.3 非线性滤波在制导和跟踪中的应用 5.4 推广Kalman滤波（EKF） 5.5 自适应推广Kalman滤波（AEKF） 5.6 自适应修正增益推广Kalman滤波 5.7 自适应两步滤波 5.8 几种滤波器的性能分析和比较 参考文献第6章 被动式寻的导弹的双重指标制导律 6.1 引言 6.2 被动跟踪问题的可观测性 6.3 改进的增广比例制导律 6.4 运动跟踪滑模制导律（MTSMG） 6.5 MTSMG数值仿真研究参考文献

第一图书网, tushu007.com

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:http://www.tushu007.com