

无人机;路径重规划;动态贝叶斯网络;卡尔曼滤波," /> 基于目标状态估计的UAV路径重规划决策模型" /> 基于目标状态估计的UAV路径重规划决策模型" /> 无人机;路径重规划;动态贝叶斯网络;卡尔曼滤波," />



# 控制与决策

Control and Decision

[首页](#)[期刊介绍](#)[编委会](#)[投稿须知](#)[稿件流程](#)[期刊订阅](#)[联系我们](#)[留言板](#)[English](#)

控制与决策 » 2009, Vol. 24 » Issue (7): 1033-1037 DOI:

论文

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[◀◀ 前一篇](#) | [后一篇 ▶▶](#)

## 基于目标状态估计的UAV路径重规划决策模型

任佳;高晓光;赵欢欢

西北工业大学电子信息学院 西安 710072

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献\(0\)](#)[相关文章 \(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn