

水下无人系统学报

Shuixia Wuren Xitong Xuebao

双月刊(公开发刊)

第 32 卷第 2 期总第 161 期

(2024 年 4 月出版) (1993 年创刊)

- 中国科技核心期刊
- 世界期刊影响力指数(WJCI)报告
- 中文核心期刊(扩展版)
- 中国期刊全文数据库(CJFD)全文收录
- 中国核心期刊(遴选)数据库全文收录
- 中文科技期刊数据库(全文版)收录
- 国家科技学术期刊开放平台全文收录
- 超星期刊域出版平台全文收录
- 日本科学技术振兴机构(JST)数据库收录

目次

刊首语 (183)

跨域协同(作战)与组网专栏

- 海上无人系统跨域协同运用与技术发展 邱志明 孟祥尧 马焱 王亮 肖玉杰 (184)
- 自主水下航行器集群组网技术与展望 于洋 孙思卿 张立川 潘光 王鹏 (194)
- 卫星互联网支撑跨域无人集群作战 李沫 郭栋 周东红 董冠涛 李东禹 储红兵 商志刚 (208)
- 基于宽频认知层叠网的海上跨域协同组网通信技术 李忠孝 罗荣 王刚 张卫强 (215)
- 面向自杀式无人机饱和攻击的海空跨域无人协同反制策略
..... 梁霄 陈聪 刘殿勇 于长东 李巍 (228)
- 基于空海异构无人平台的水下目标搜索与跟踪 丁文俊 柴亚军 杨宇贤 刘佳敏 毛昭勇 (237)
- 基于边界约束粒子滤波的多UUV纯方位协同目标跟踪 韩博 徐红丽 邱少雄 张文睿 茹敬雨 (250)
- 无人艇-机协同定位起降关键技术与验证 郑兵 董超 刘涵 熊俊峰 黄朝雄 (260)
- 一种基于海空无人集群的自杀式无人艇防御策略 孙峰 (267)
- 海上异构无人集群协同运用发展概况及启示 孙海文 王溪野 王兆辰 孟祥尧 陈婷 靳子荣 (275)

智能控制与路径规划专栏

- 水下航行器视觉控制技术综述 高剑 何耀祯 陈依民 张元旭 杨旭博 李宇丰 张桢驰 (282)
- 基于MBSE的鱼雷武器装备数字化研制方法 温志文 王中 谢彬 蔡卫军 张美茹 (295)
- 利用前视和测高声呐的UUV地形跟踪动态路径生成方法 陈涛 万首 (304)
- 基于RBF神经网络补偿的ROV运动控制算法 张帅军 刘卫东 李乐 柳靖彬 郭利伟 徐景明 (311)
- 基于改进混合运动麻雀搜索算法的水电站ROV路径规划
..... 曾学文 黄秀华 陈敏 周达 张福林 (320)
- 基于自抗扰理论的欠驱动AUV无模型自适应路径跟踪控制 付少波 关夏威 张昊 (328)
- 基于改进PSO-Lévy算法的海流环境下AUV节能路径规划
..... 杨惠珍 王子江 周卓彧 杨钧 李建国 (337)
- 基于非线性规划的X舵AUV容错控制 陈莺 (345)
- 基于主被动联合工作声呐探测信息的UKF目标运动要素解算方法
..... 张洪瑞 苏骏 李谦 李斌 寇小明 (354)
- 自导作用距离不确定下基于最大熵分布的有利提前角计算
..... 代振 韩庆伟 李阳 吴吉伟 沈湘钟 (362)
- 基于高斯过程回归的潜射声自导鱼雷发现概率研究 任斌 谢超 (368)
- 输入饱和下AUV自适应神经网络预设性能控制 徐文峰 刘加朋 于金鹏 韩亚宁 (376)

JOURNAL OF UNMANNED UNDERSEA SYSTEMS

Bimonthly (Initiated in 1993)

Vol. 32 No. 2, Apr. 2024

CONTENTS

Cross-domain Collaborative Application and Technology Development of Maritime Unmanned Systems	QIU Zhiming, MENG Xiangyao, MA Yan, et al (184)
Development and Prospects of Networking Technologies for Autonomous Undersea Vehicles	YU Yang, SUN Siqing, ZHANG Lichuan, et al (194)
Cross-Domain Unmanned Cluster Combat Supported by Satellite Internet	LI Mo, GUO Dong, ZHOU Donghong, et al (208)
Maritime Cross-Domain Collaboration Networking Communication Technology Based on Broadband Cognitive Stacked Networks	LI Zhongxiao, LUO Rong, WANG Gang, et al (215)
Cooperative Countermeasure Strategy of Sea-Air Cross-Domain Unmanned Platforms for Saturation Attack of Suicide UAVs	LIANG Xiao, CHEN Cong, LIU Dianyong, et al (228)
Underwater Target Search and Tracking Based on Air-Sea Heterogeneous Unmanned Platform	DING Wenjun, CHAI Yajun, YANG Yuxian, et al (237)
Multi-UUV Collaborative Bearing-only Target Tracking Based on Boundary Constrained Particle Filter	HAN Bo, XU Hongli, QIU Shaoxiong, et al (250)
Key Technologies and Verification of Cooperative Positioning Take-off and Landing for USVs and UAVs	ZHENG Bing, Dong Chao, LIU Han, et al (260)
Defense Strategy for Suicide Unmanned Surface Vessels Based on Sea and Air Unmanned Clusters	SUN Feng (267)
Development Overview and Inspiration of Collaborative Application of Heterogeneous Unmanned Clusters at Sea	SUN Haiwen, WANG Xiye, WANG Zhaochen, et al (275)
Review of Visual Control Technology for Undersea Vehicles	GAO Jian, HE Yaozhen, CHEN Yimin, et al (282)
Digital Development Method for Torpedo Weapons and Equipment Based on MBSE	WEN Zhiwen, WANG Zhong, XIE Bin, et al (295)
Dynamic Path Generation Method for UUV Terrain Tracking Using Forward-Looking Sonar and Altimetry Sonar	CHEN Tao, WAN Shou (304)
ROV Motion Control Algorithm Based on RBF Neural Network Compensation	ZHANG Shuaijun, LIU Weidong, LI Le, et al (311)
ROV Path Planning of Hydropower Plants Based on Improved Hybrid Motion Sparrow Search Algorithm	ZENG Xuewen, HUANG Xiuhua, CHEN Min, et al (320)
Model-Free Adaptive Path Tracking Control Based on Active Disturbance Rejection Control for AUVs	FU Shaobo, GUAN Xiawei, ZHANG Hao (328)
Energy-Saving Path Planning for AUVs in Current Environment Based on Improved PSO-Lévy Algorithm	YANG Huizhen, WANG Zijiang, ZHOU Zhuoyu, et al (337)
Nonlinear Programming-Based Fault-Tolerant Control for X-Rudder AUVs	CHEN Ying (345)
Calculation Method for UKF Target Motion Elements Based on Detection Information of Active and Passive Sonars	ZHANG Hongrui, SU Jun, LI Qian, et al (354)
Calculation of Favorable Advance Angle Based on Maximum Entropy Distribution under Uncertain Homing Range	DAI Zhen, HAN Qingwei, LI Yang, et al (362)
Finding Probability of Submarine-Launched Acoustic Homing Torpedoes Based on Gaussian Process Regression	REN Bin, XIE Chao (368)
Adaptive Neural Network-Based Prescribed Performance Control of AUVs with Input Saturation	XU Wenfeng, LIU Jiapeng, YU Jinpeng, et al (376)