

深空探测学报(季刊)

第1卷 第4期(卷终) 2014年12月

目 次

综 述

- 深空测控新技术研究进展 董光亮 (243)
强不规则天体引力场中的动力学研究进展 姜宇, 宝音贺西 (250)

论 文

基于月面单幅图像的软着陆障碍识别与安全区选取方法

..... 吴伟仁, 王大轶, 毛晓艳, 等 (262)

Risk Theta * :一种基于地形危险度的任意航向路径规划算法

..... 王琼, 于登云, 贾阳 (269)

基于 SINS/CNS 组合导航系统的多模型自适应估计算法

..... 范双菲, 赵方方, 李夏菁, 等 (275)

可用于深空信息传输的光纤激光相控阵技术 王天枢, 孙鸿伟, 韩建, 等 (282)

基于栅格地图的火星车路径规划方法 董元元, 崔祜涛, 田阳 (289)

基于 MARSIS 的火星低纬度电离层统计特性研究 王明远, 平劲松 (294)

脉冲星非实时平差的火星探测自主导航模型 魏二虎, 杨洪洲, 张帅, 等 (298)

火星尘埃对太阳电池阵的影响与电帘除尘研究 贾巍, 倪家伟, 黄三波, 等 (303)

小天体软着陆中的地面特征区域提取与跟踪算法 魏若岩, 阮晓钢, 庞涛, 等 (308)

月面回转钻进采样非脆弱鲁棒控制 郑燕红, 邓湘金, 赵志晖, 等 (315)

Journal of Deep Space Exploration

Vol. 1 No. 4 (December, 2014)

CONTENTS

Review

Development of New Technology in Deep Space TT&C	DONG Guangliang (243)
Research Trend of Dynamics in the Gravitational Field of Irregular Celestial Body	JIANG Yu, BAOYIN Hexi (250)

Thesis

Obstacle Recognition and Safe Area Selection Method in Soft Landing based on a Single Lunar Image	WU Weiren, WANG Dayi, MAO Xiaoyan, et al (262)
Risk Theta * : an Any-Angle Path Planning Algorithm based on Terrain Risk	WANG Qiong, YU Dengyun, JIA Yang (269)
Multiple Model Adaptive Estimation Algorithm for SINS/CNS Integrated Navigation System	FAN Shuangfei, ZHAO Fangfang, LI Xiajing, et al (275)
Fiber Laser Phased Array for Deep-Space Information Transmission	WANG Tianshu, SUN Hongwei, HAN Jian, et al (282)
A Path-Planning Method for Mars Rovers based on Grid Map	DONG Yuanyuan, CUI Hutao, TIAN Yang (289)
Statistical Characteristics of Martian Equatorial Ionosphere based on MARSIS	WANG Mingyuan, PING Jinsong (294)
Modeling on Autonomous Navigation of Mars Probe with Pulsars and Nonreal-time Adjustment Methods	WEI Erhu, YANG Hongzhou, ZHANG Shuai, et al (298)
Experimental Study on Triple Junction Solar Cells Performance and Dust Removal Efficiency with Mars Dust	JIA Wei, NI Jiawei, HUANG Sanbo, et al (303)
Characteristic Areas Extraction and Tracking Algonthm in the Process of Asteroid Landing	WEI Ruoyan, RUAN Xiaogang, PANG Tao, et al (308)
Non-Fragile Robust Control for Lunar Rotary-Drill Spampling Technology	ZHENG Yanhong, DENG Xiangjin, ZHAO Zhihui, et al (315)