Step 1 目标函数

在问题一中,我们给出了无人机 FY1 投放的烟幕干扰弹对 M1 的有效遮蔽时长的 Δt_{11} 的计算公式。但在本问中,我们的目标是寻找无人机 FY1 与其投放的 1 枚烟幕干扰弹相关参数,使得烟幕干扰弹对导弹 M1 的有效遮蔽时间尽可能长, 因此目标函数为:

$$\max_{\alpha, t_1, v_{FY1}, t_2} \Delta t_{11} \tag{1}$$

Step 2 决策变量

- 无人机 FY1 的方向: 设 α 为无人机 FY1 与 x 轴正方向的夹角,范围为 $[0,2\pi]$ 。
- 烟幕干扰弹投放点: 设无人机 FY1 在受领任务 t_1 s 后投放 1 枚烟幕干扰弹。
- **无人机** FY1 **的飞行速度**: 设无人机的飞行速度为 v_{FY1} ,根据问题一求得的(**??**)可得 到 t 时刻无人机 FY1 的位置坐标:

$$\begin{cases} x_{FY1,t} = x_{FY1,0} + v_{FY1}t\cos\alpha \\ y_{FY1,t} = y_{FY1,0} + v_{FY1}t\sin\alpha \\ z_{FY1,t} = z_{FY1,0} \end{cases}$$
 (2)

• 烟幕干扰弹起爆点: 设无人机 FY1 投放的烟幕干扰弹在无人机受领任务 t_2 s 后起爆,因此由问题一求得的(??)可得烟幕干扰弹起爆时的位置坐标:

$$\begin{cases} x_{FY11,t_2} = x_{FY1,t_1} - v_{FY1} (t_2 - t_1) \\ y_{FY11,t_2} = y_{FY1,t_1} \\ z_{FY11,t_2} = z_{FY1,t_1} - \frac{g(t_2 - t_1)^2}{2} \end{cases}$$
(3)

Step 3 约束条件

• 无人机的飞行速度:由于无人机受领任务后,可根据需要瞬时调整飞行方向,然后以 70-140m/s 的速度等高度匀速直线飞行。因此:

$$70 < v_{FY1} < 140 \tag{4}$$

Step 4 优化模型

综上所述,烟幕干扰弹对导弹M1的有效遮蔽时间单目标优化模型为:

$$\max_{\alpha,t_1,v_{FY1},t_2} \Delta t_{11}$$
 t 时刻无人机的位置坐标:
$$\begin{cases} x_{FY1,t} = x_{FY1,0} + v_{FY1}t\cos\alpha \\ y_{FY1,t} = y_{FY1,0} + v_{FY1}t\sin\alpha \\ z_{FY1,t} = z_{FY1,0} \\ 0 \le \alpha \le 2\pi \end{cases}$$
(5)
烟幕导弹起爆时的位置坐标:
$$\begin{cases} x_{FY11,t_2} = x_{FY1,t_1} - v_{FY1}(t_2 - t_1)\cos\lambda \\ y_{FY11,t_2} = y_{FY1,t_1} - v_{FY1}(t_2 - t_1)\sin\lambda \\ z_{FY11,t_2} = z_{FY1,t_1} - \frac{g(t_2 - t_1)^2}{2} \\ 70 \le v_{FY1} \le 140 \end{cases}$$