

عنوان مقاله:

هدایت و کنترل همزمان دو هواپیمای بدون سرنشین به منظور ردیابی یک هدف متحرک با استفاده از مدل نوسانسازهای تزویجی

محل انتشار:

یازدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1387)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسنده:

علی خواجه صالحانی - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی برق (کنترل) - دانشگاه صنعتی مالک اشتر

خلاصه مقاله:

در این مقاله، هر یک از هواپیماها به صورت یک سیکل واحد مدل می شود و سپس با استفاده از هدایت سیکل لهای واحد مسطح با سرعت ثابت، به گونه ای که مرکز ثقل اجتماعی از این سیکل های واحد م. تناسب باموقعیت هدف متحرک تنظیم شود. سعی می گردد مرکزیت هواپیما، بر موقعیت هدف تنظیم شود و همواره هواپیما در همسایگی مداری قرار گیرد که به دور هدف کشیده شده است. مدل سیکل های واحد تزویجی می تواند به صورت آشفته منفرد درآمده و مانند یک مسئله نوسانساز تزویجی عمل نماید که اجازه می دهد سیستم دینامیکی را به دو زیر سیستم آرام و سریع بر اساس تفکیک مقیاس زمانی تبدیل نماییم. این روش باعث خواهد شد بخش های مجزای دینامیک های سیکل واحد مسطح در کنترل زاویه نوک هواپیما به طور مستقل وارد شوند.

کلمات کلیدی:

آشفتنکی منفرد، سیکل واحد مسطح، نوسانساز تزویجی، هواپیمای بدون سرنشین

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/48836>

