

## عنوان مقاله:

طراحی کنترلر بهینه برای موشک خلبان خودکار

## محل انتشار:

دوازدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

## نویسنده:

محمود مولا - گروه برق-کنترل دانشگاه آزاد اسلامی واحد علوم و تحقیقات تهران، تهران،

## خلاصه مقاله:

در این مقاله روی دو عملکرد تو جه شده است . اول اینکه خلبان خودکار باید پاسخ سریع داشته باشد، زیرا زمان کوتاهی تا رسیدن به هدف دارد و اگر هدف قدرت مانور بالایی داشته باشد ، دچار اشتباه می شویم. و دوم اینکه بدیهی است که به دنبال خطای کمینه در برخورد با هدف هستیم. در این مقاله سعی بر آن است که با ایجاد فیدبک حالت و نقطه مطلوب کاری سیستم را پایدار کرد . از طرفی تخمین با استفاده از رویتنگر و تلاش در جهت خطای تخمین صفر نیز از جمله کارهای صورت گرفته در مقاله حاضر است

## کلمات کلیدی:

رؤیتگر، فیدبک حالت، موشک خلبان خودکار LQR

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/69272>

