

无人直升机局部 H_∞ 最优LPV 速度控制器设计

贺跃帮¹, 裴海龙¹, 周洪波²

1. 华南理工大学自主系统与网络控制教育部重点实验室, 广东 广州 510640;

2. 湖南理工学院机械工程学院, 湖南 岳阳 414006

Local H_∞ optimal LPV velocity controller design for unmanned helicopter

HE Yue-bang¹, PEI Hai-long¹, ZHOU Hong-bo²

1. Key Laboratory of Autonomous Systems and Networked Control, Ministry of Education, South China

University of Technology, Guangzhou 510640, China; 2. School of Mechanical Engineering, Hunan

Institute of Science and Technology, Yueyang, 414006, China

[摘要](#) [图/表](#) [参考文献](#) [相关文章 \(15\)](#)



版权所有 © 北京航天情报与信息研究所《系统工程与电子技术》编辑部 2009

通讯地址: 北京市西城区142信箱32分箱《系统工程与电子技术》编辑部(100854)

电 话: (010)68388406、68386015 E-mail: xtgcydzjs@126.com(中文版)/jseeoffice@126.com(英文版)

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn

京ICP备11035014号