

无人机鲁棒轨迹线性化控制航迹跟踪设计

李雪松¹, 李颖晖¹, 李霞², 彭建亮³, 李朝旭¹

1. 空军工程大学工程学院, 陕西 西安 710038; 2. 中国人民解放军94370部队, 山东 济南 250023; 3. 中国人民解放军 95588 部队, 陕西 西安 710306

Robust trajectory linearization control design for unmanned aerial vehicle path following

LI Xue-song¹, LI Ying-hui¹, LI Xia², PENG Jian-liang³, LI Chao-xu¹

1. Engineering Institute, Air Force Engineering University, Xi'an 710038, China; 2. Unit 94370 of the PLA, Jinan 250023, China; 3. Unit 95588 of the PL Xi'an 710306, China

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