

实际问题研讨

基于开放平台和神经网络的自主飞行控制系统研究

[王辉](#) [徐锦法](#) [高正](#)

()

Abstract 开发了飞行控制软件的应用中间件, 实现控制结构的动态变化和控制组件的动态重构. 基于模型逆技术, 设计了某状态下的旋转逆和平移逆控制器, 其它状态下的逆误差由在线神经网络补偿. 实例仿真的结果表明: 开放平台和神经网络的结合, 能够很好地实现无人直升机的自主飞行, 具有较大的理论意义和工程应用价值.

Keywords [开放平台; 神经网络; 自主飞行; 旋转逆; 平移逆](#)

收稿日期 2004-9-13 修回日期

通讯作者 王辉

DOI

PACS: TP273