

## 论文与报告

## 基于反馈线性化的无人直升机航向控制

姜哲 何玉庆 赵新刚 韩建达 王越超

(中国科学院沈阳自动化研究所机器人学重点实验室)

**Abstract** 本文着重解决小型无人直升机航向自适应控制问题. 通过求非线性函数导数, 把原始系统扩展为一个带有伪状态变量的新系统. 这种方法不必求解非线性函数的逆, 并且降低了计算量. 证明了该方法的稳定性. 针对实际模型直升机实验平台航向动力学模型, 仿真结果表明了该方法的有效性.

**Keywords** [反馈线性化; 输入非线性; 直升机; 航向控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24