

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 PLA, Xi' an 710306, 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