

## 交会对接绕飞段多模态滑模控制(PDF)

《宇航学报》[ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2010年01期 页码: 143-147 栏目: 制导、导航与控制 出版日期: 2010-01-15

Title: -

作者: [赵霞](#) 1; [2](#) ; [姜玉宪](#) 1; [吴云洁](#) 1

1.北京航空航天大学自动化学院, 北京 100191; 2.河北经贸大学信息技术学院, 石家庄 050061

Author(s): -

关键词: [交会对接](#); [滑模控制](#); [绕飞](#); [分时控制](#)

Keywords: -

分类号: V44

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2010.01.023

摘要: 基于多模态滑模控制的理念, 研究了交会对接绕飞段的控制问题。介绍了 多模态滑模切换函数的设计方法, 并给出滑模面的存在条件和系统稳定性证明。采用分时 控制方法弱化系统变量之间的耦合, 简化了控制系统的设计。对该控制系统进行了数值仿真, 结果表明: 系统可以经由预想的绕飞轨线, 由初态绕飞至终态, 而且对初始状态具有很 好的适应性。

Abstract: -

### 参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2009 01 07;

\ 修回日期: 2009 03 15

更新日期/Last Update: 2010-01-27

[导航/NAVIGATE](#)

[本期目录/Table of Contents](#)

[下一篇/Next Article](#)

[上一篇/Previous Article](#)

[工具/TOOLS](#)

[引用本文的文章/References](#)

[下载 PDF/Download PDF\(613KB\)](#)

[立即打印本文/Print Now](#)

[推荐给朋友/Recommend](#)

[统计/STATISTICS](#)

[摘要浏览/Viewed](#) 71

[全文下载/Downloads](#) 79

[评论/Comments](#)