

基于无源性的挠性航天器姿态跟踪控制 (PDF)

《宇航学报》 [ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2010年04期 页码: 1030-1035 栏目: 制导、导航与控制 出版日期: 2010-04-30

Title: -

作者: [蔡建](#) 1; [2](#) ; [王芳](#) 1; [张洪华](#) 1; [2](#)
1.北京控制工程研究所, 北京 100190; 2.空间智能控制技术国家级重点实验室, 北京 1 00190

Author(s): -

关键词: [挠性航天器](#); [姿态跟踪控制](#); [无源性](#); [全局渐近稳定](#)

Keywords: -

分类号: V448.2

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2010.04.015

摘要: 许多空间飞行任务要求航天器姿态跟踪控制。在航天器运行过程中, 测量部件故障时有发生, 因此有必要研究部分测量信息未知的控制方法来提高控制系统的可靠性。针对 无角速度信息的挠性航天器姿态跟踪控制问题, 基于无源性设计了不依赖角速度信息和模态 坐标信息的姿态跟踪控制器, 并结合Lyapunov直接法和Barbalat引理证明了闭环系统的全局 渐近稳定性。数学仿真表明了该控制方法的有效性。

Abstract: -

参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2009 04 09;
\ 修回日期: 2009 05 22

更新日期/Last Update: 2010-05-07

[导航/NAVIGATION](#)

[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/](#)

[下载 PDF/Download PDF](#)

[立即打印本文/Print Article](#)

[推荐给朋友/Recommend to Friends](#)

[统计/STATISTICS](#)

[摘要浏览/View Abstract](#)

[全文下载/Download Full Text](#)

[评论/Comments](#)