

基于二阶动态Terminal滑模的近空间飞行器控制(PDF)

《宇航学报》[ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2010年04期 页码: 1056-1062 栏目: 制导、导航与控制 出版日期: 2010-04-30

Title:	-
作者:	蒲明; 吴庆宪; 姜长生; 张军 南京航空航天大学自动化学院模式识别与智能系统实验室, 南京 210016
Author(s):	-
关键词:	近空间飞行器; 二阶动态Terminal滑模控制; 有限时间收敛; 克 服抖振
Keywords:	-
分类号:	V249.1
DOI:	10.3873/j.issn.1000 1328.2010.04.019
摘要:	针对近空间飞行器飞行速度极高, 气动参数变化剧烈, 外界扰动大, 控制精度要求高 等特点, 设计了基于二阶动态Terminal滑模的控制方案。Terminal滑模能在有限时间内收敛 的特性加快了系统跟踪速度; 二阶动态滑模的引入, 使得滑模面及其部分阶导数为零, 并且 得到在时间本质上连续的控制 器, 有效克服了传统滑模的抖振问题。最后, 仿真结果表明了 二阶动态滑模去除抖振的优越性和整体控制方案的有效性。
Abstract:	-

参考文献/REFERENCES

<div>-</div>
备注/Memo: 收稿日期: 2009 03 14; \ 修回日期: 2009 05 19 基金项目: 国家自然科学基金重大研究计划(90716028)

更新日期/Last Update: 2010-05-07

<div> 导航/NAVIGATION </div>
<div> 本期目录/Table of Contents </div>
<div> 下一篇/Next Article </div>
<div> 上一篇/Previous Article </div>
<div> 工具/TOOLS </div>
<div> 引用本文的文章/References </div>
<div> 下载 PDF/Download PDF </div>
<div> 立即打印本文/Print This Article </div>
<div> 推荐给朋友/Recommend to friend </div>
<div> 统计/STATISTICS </div>
<div> 摘要浏览/View Abstract </div>
<div> 全文下载/Download Full Text </div>
<div> 评论/Comments </div>