



中国指挥与控制学会  
WWW.C2.ORG.CN



官方微信公众号

设为首页 | ENGLISH

站内搜索:

- 首页
- 学会简介
- 学会动态
- 前沿科技
- 学术交流
- 科普教育
- 会员服务
- 党建栏目
- 分支机构
- CICC出版物
- CICC智库
- CICC奖励

### 学术交流

- 国内会议
- 国际会议
- 学术沙龙
- 中国指挥控制大会
- 青年科学家论坛
- 全国无人系统博士生论坛
- 中国航天指挥与控制论坛
- 会议论文

### 会议论文

您当前的位置: [首页](#) > [学术交流](#) > [会议论文](#)

## 一种四旋翼无人飞行器的反演鲁棒滑模控制

发布时间: 2015-07-24    浏览次数: 70

宋召青<sup>1</sup>, 刘晓<sup>2</sup>, 王亭<sup>1</sup>

( 海军航空工程学院: 1.七系; 2.研究生管理大队山东烟台264001 )

摘要: 四旋翼无人飞行器具有非线性、多变量、强耦合和不确定性等特点,通过以四旋翼无人飞行器作为研究对象,建立了存在参数不确定性、模型不确定性和未知干扰的飞行器的动力学模型。采用反演方法设计,并构造了滑模面及李雅普诺夫函数,并导出了控制律。对所设计的控制律进行仿真,结果表明该方法的有效性。

附件: [一种四旋翼无人飞行器的反演鲁棒滑模控制](#)

[上一篇](#): 机器博弈海战兵棋推演系统的设计实现

[下一篇](#): 无人水下航行器的发展与展望

[联系我们](#) | [网站地图](#) | [法律声明](#) | [隐私声明](#) | [版权说明](#) | [推荐工具](#)

版权所有: 中国指挥与控制学会

京ICP备 13033085 号