



多旋翼飞行器设计与控制

第十二讲 基于半自主自驾仪 的位置控制



北航可靠飞行控制研究组
BUAA Reliable Flight Control Group

东方智慧



登高望远

核心问题

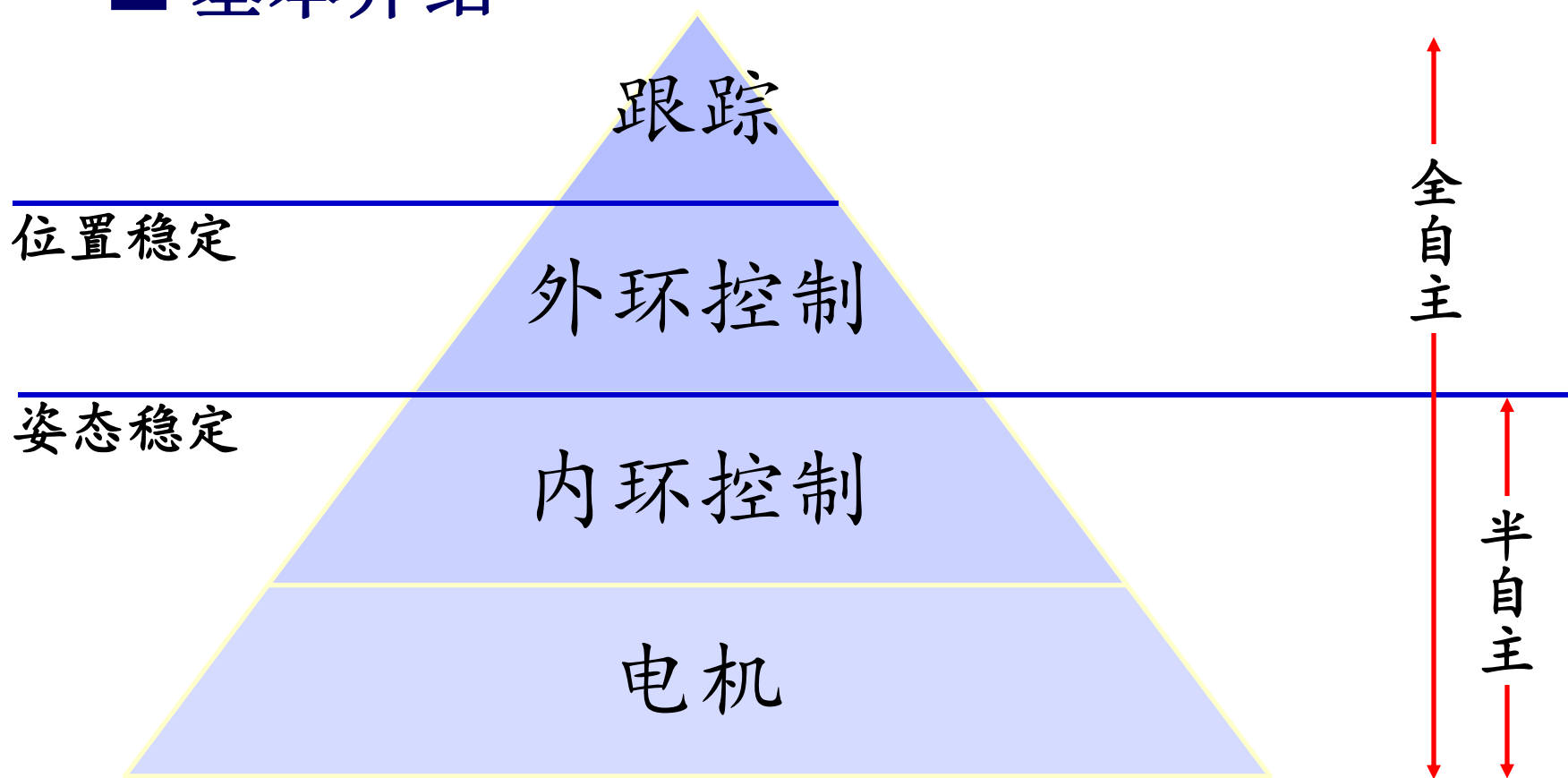
如何利用半自主飞控平台控制多旋翼完成对指定目标位置的跟踪？

大纲

1. 问题描述
2. 系统辨识
3. 位置控制器设计
4. 仿真研究
5. 本讲小结

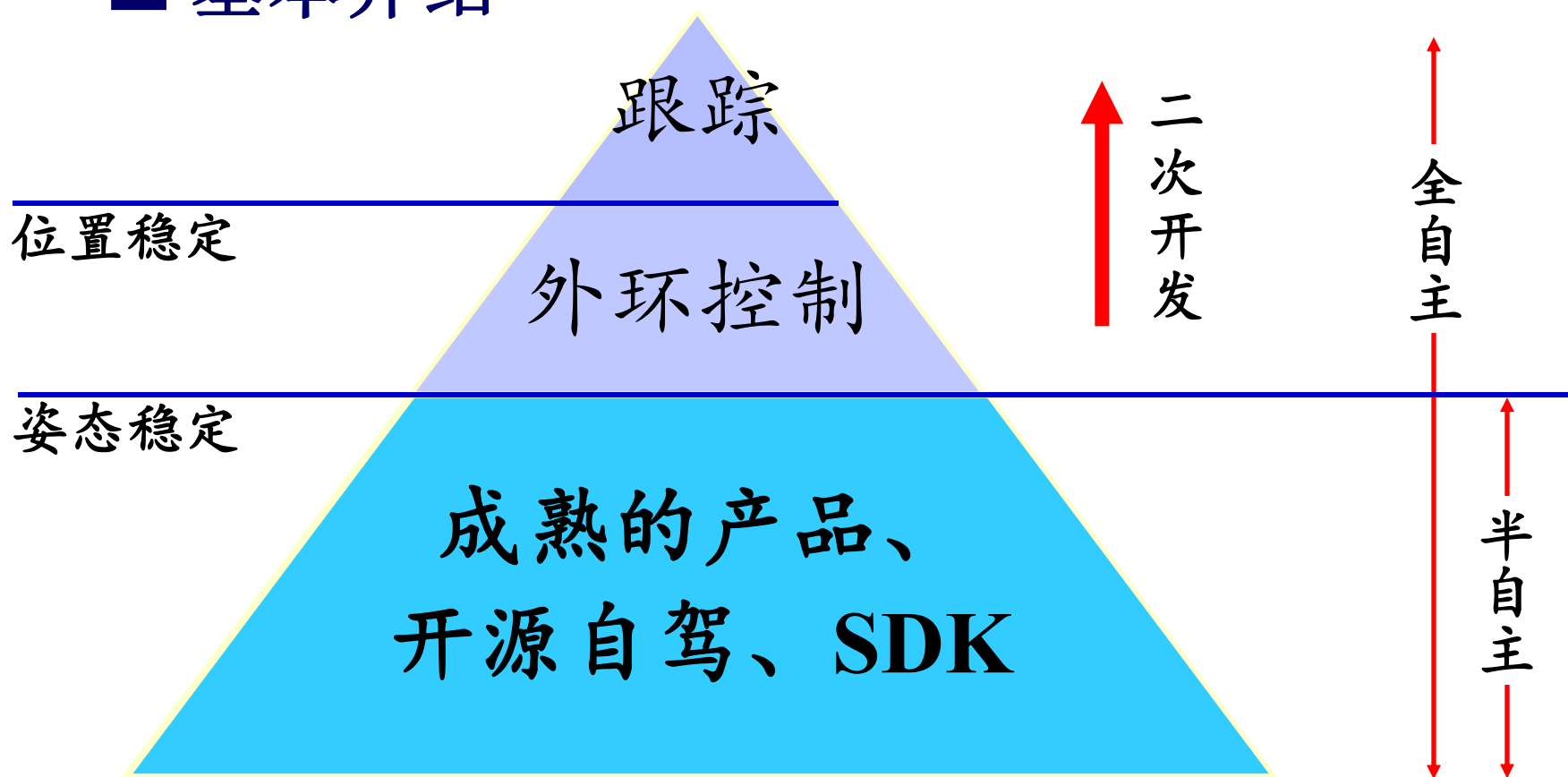
1. 问题描述

□ 基本介绍



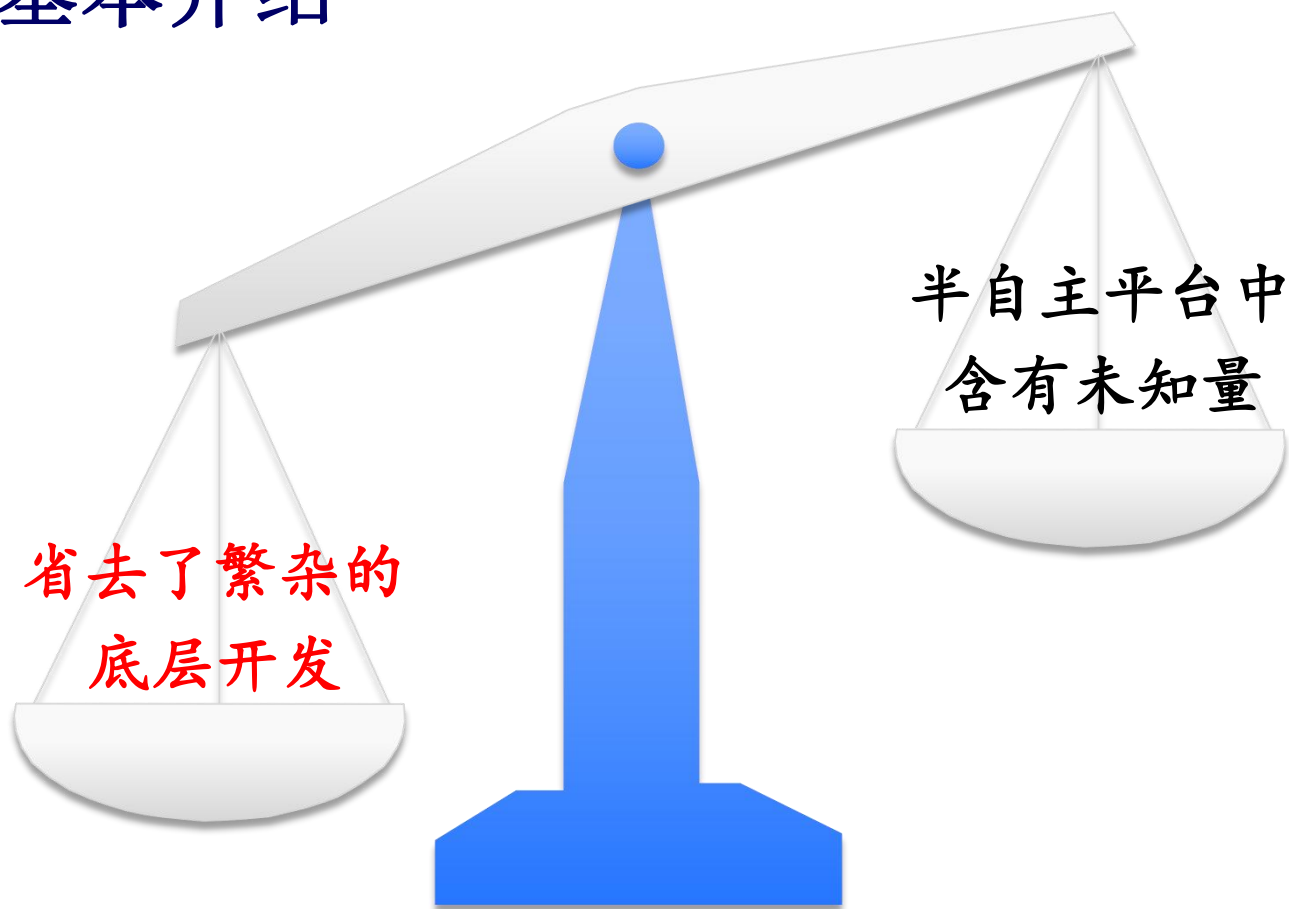
1. 问题描述

□ 基本介绍



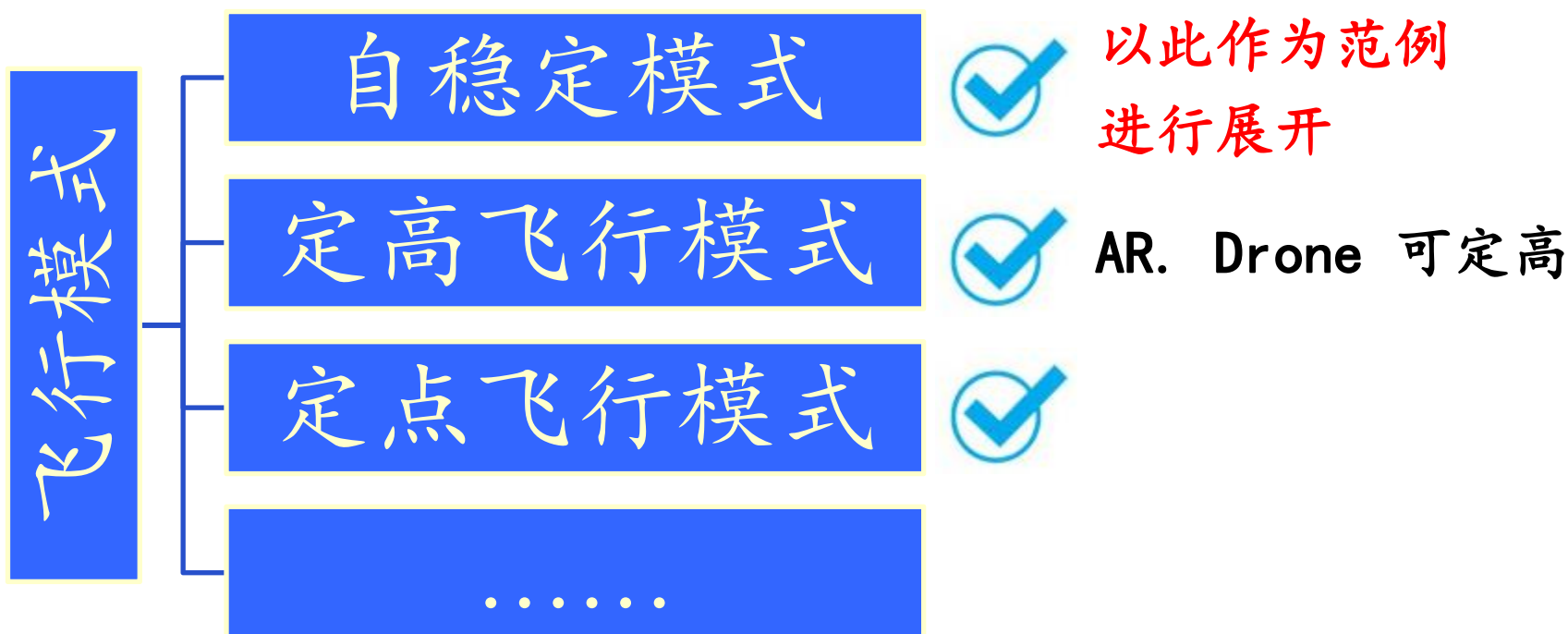
1. 问题描述

□ 基本介绍



1. 问题描述

□ 基本介绍



以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/348110126131006073>