光学精密工程
OPTICS AND PRECISION ENGINEERING
核心期刊
主管：中国科学院
主办：中国科学院长春光学精密机械与物理研究所
中国仪器仪表学会
主编：曹健林

光学精密工程 » 2014, Vol. 22 » Issue (6): 1507-1516 DOI: 10.3788/OPE.20142206.1507

无人机滑跑线性化建模与增益调节纠偏控制

段镇[1,2], 高九州[1], 贾宏光[1], 陈娟[1]
1. 中国科学院 长春光学精密机械与物理研究所, 吉林 长春 130033;
2. 中国科学院大学, 北京 100039

Linearized modeling and gain scheduling control for UAV taxiing

DUAN Zhen[1,2], GAO Jiu-zhou[1], JIA Hong-guang[1], CHEN Juan[1]
1. Changchun Institute of Optics, Fine Mechanics and Physics, Chinese Academy of Sciences, Changchun 130033, China;
2. University of Chinese Academy of Sciences, Beijing 100039, China

访问总数:504637

版权所有 © 2012《光学精密工程》编辑部
地址: 长春市东南湖大路3888号 邮编: 130033 E-mail: gxjmgc@sina.com
本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发