Аңдатпа
Дипломдық жоба автопилотпен ұшкышсыз меңгерілетін көпроторлы ұшу аппараттың кеңістіктегі қозғалысын Matlab Simulink ортасында жобалауға арналған. Автопилот жобасы ұшу аппараттың кеңістіктегі қозғалысын меңгеру 4 басқару каналдары (бағыт, крен, тангаж және жылдамдық) арқылы қамтамасыз етіледі. Автопилоттың қолданбалы оптималды параметрлерін таңдау үшін бейсызықты кеңістіктегі қозғалыс теңдеулер жүйесін сызықтандыру арқылы объекттің беріліс функциялары табылды.
Жоба кіріспе, төрт бөлім, қорытынды, қолданылған әдебиеттер тізімін және қосымшаларды қамтиды.
Жобада 8 кесте, 17 сурет, 25 қолданылған әдебитеттер тізімі және 4 қосымша қолданылды. Дипломдық жобаның жалпы көлемі 62 бет