

Аннотация

Дипломный проект посвящен разработке системы управления многороторным летательным аппаратом с автопилотом в среде Matlab Simulink. Модель автопилота осуществляет управление пространственным движением многороторного летательного аппарата по 4 каналам управления (курс, крен, тангаж и скорость). Для выбора оптимальных параметров настройки автопилота передаточные функции объекта по каналам управления найдены путем линеаризации исходной нелинейной системы уравнений пространственного движения квадрокоптера.

Проект содержит введение, четыре раздела, заключение, список литературы и приложения.

В дипломном проекте использовано 8 таблиц, 17 рисунка, 25 источников литературы и 4 приложений. Общий объем дипломной работы составляет 62 страниц.