Аннотация

Дипломный проект посвящен разработке модели пространственного движения БПЛА вертолетного типа с автопилотом в среде Matlab Simulink. Модель автопилота осуществляет управление пространственным движением летательного аппарата по 4 каналом 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 вертолета.

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

В дипломном проекте использовано 10 таблиц, 34 рисунка, 25 источников литературы и 8 приложений. Общий объем дипломной работы составляет 77 страниц.