

Sistema Gatling anti-misiles

REALIZADO POR:

SONIA PAVIA ALBA

DANIEL HERNÁNDEZ SANTAMARÍA

FRANCISCO JAVIER QUIRANT AGULLÓ

Objetivo

Encontrar las coordenadas articulares del robot para lograr interceptar un misil así como el momento de disparo.

- -Calcular la trayectoria del misil a partir de un punto objetivo.
- -Calcular la trayectoria de la bala teniendo en cuenta el rozamiento del aire.
- -Encontrar el punto de coincidencia de las dos trayectorias y el instante en el que lo hacen.
- -Plotear y animar ambas trayectorias.

Parámetros

V inicial de la bala : 1035 m/s

V del misil: 500 m/s

Rango de actuación de la torreta : 650m

Velocidades articulares máximas : 3 rad/s

Modelo de la torreta : MK-15 Phalanx

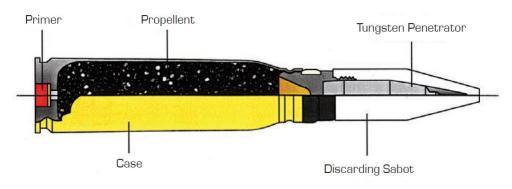
-Longitud del cañón : 2m (para modelo Block 1B)

-Altura de montaje : 2m aprox

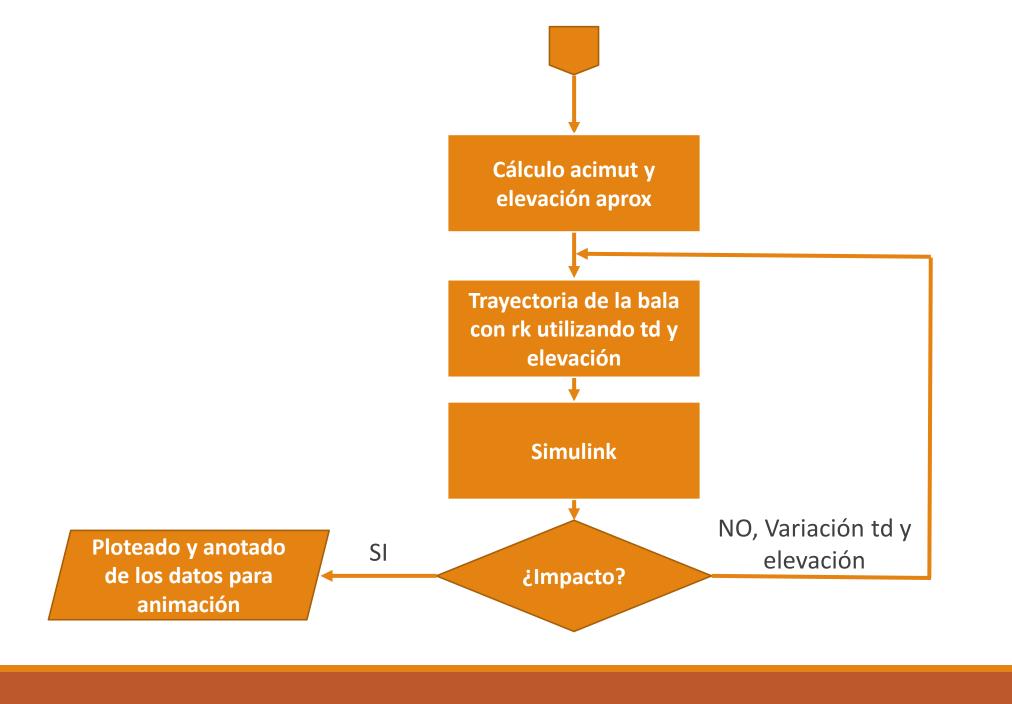
-Rango articular de elevación : -25/85 grados

-Tipo de munición : 20mm MK149









Resultados

Variables articulares de elevación y acimut

Instante de tiempo en el que disparar

Impacto con disparo de tipo par con origen en [-8.970149e+03 8.259738e+03 0] y objetivo en [5 2 0]

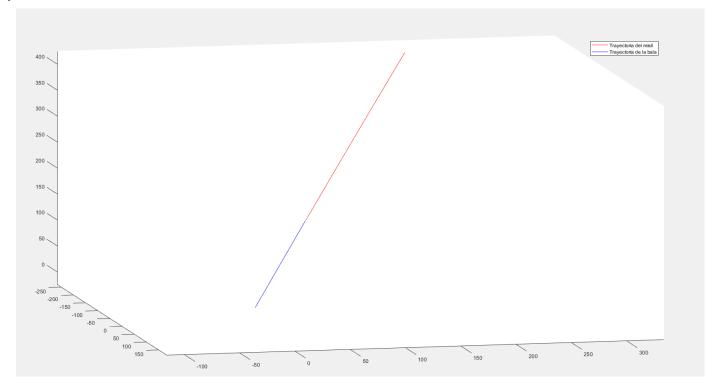
Logrado con los siguientes parámetros de disparo:

- Acimut: 2.383670e+00

- Elevación: 1.034366e+00

- Tiempo de disparo: 3.236595e+01

- Distancia de colision: 2.274062e-01



Problemas

Dificultades puntuales sobre todo al comienzo, a la hora de plantear la solución al problema

Problemas a la hora de integrar el simulink con el script

Problemas a la hora de encontrar soluciones

Dificultades a la hora de conseguir una animación

```
Error due to multiple causes.

Caused by:

Error using interception (line 200)

Error evaluating parameter 'const' in

'torreta/Compare To Constant'

Error using interception (line 200)

Undefined function or variable 'precision'.

Error using interception (line 200)

Invalid setting in 'torreta/Integrator2' for parameter 'InitialCondition'.
```