

Legenda k naměřeným datům z 23.09.2013

Vektor dat je složený s následujícími stavovými vektory:

$$\vec{data} = (\vec{pitch}, \vec{roll}, \vec{elevator}, \vec{aileron}, \vec{throttle}, \vec{x}, \vec{y}, \vec{yaw}, \vec{\dot{x}}, \vec{\dot{y}}, \vec{z}, \vec{time});$$

pitch	úhel náklonu kolem osy B_y , náklon dopředu implikuje $\text{pitch} > 0$, jednotka [deg]
roll	úhel náklonu kolem osy B_x , náklon doleva implikuje $\text{roll} > 0$, jednotka [deg]
elevator	řídící signál pro dopředný let, požadovaný náklon, jednotka [deg]
aileron	řídící signál pro boční let, požadovaný náklon, jednotka [deg]
throttle	řídící signál pro řízení výšky, jednotka [% maximálního výkonu pohonů]
x	poloha vzhledem k ose G_x , jednotka [neznámá]
y	poloha vzhledem k ose G_y , jednotka [neznámá]
yaw	úhel rotace kolem svislé osy, měřeno vzhledem k souřadnému systému I , [deg]
\dot{x}	rychlost měřená ve směru osy B_x , jednotka [m/s]
\dot{y}	rychlost měřená ve směru osy B_y , jednotka [m/s]
z	výška nad zemí měřená v ose kolmo procházející rovinou letounu, jednotka [m]
time	časový vektor, jednotka [s]

Souřadné systémy

Data jsou měřena vzhledem k různým souřadným systémům.

B	(Body frame) souřadný systém svázaný s letounem
I	(Inertial frame) souřadný systém svázaný se světem
G	Souřadný systém I posunutý o $\vec{\delta}$ v závislosti na úhlech pitch, roll a yaw a výšce

