

בקרת מסלולי לוויינים

גיליון 7

מגיש: דור כץ

ת"ז: 318301355

הקרה מוסלמית. ובזכר בעליה. אלינו להבין למשל פאזה
המסחר החקלאי הישן.

$$x^T = \begin{bmatrix} x & x & y & y & n & n \end{bmatrix}$$

בקוואנט λ והמהירות בקוואנט λ ומהירות. המבאר המרחק בין ה'ים $a_{\text{מקס}} = 4 \cdot 10^{-5} \frac{\mu\text{m}}{\text{סמ}}$

נמצא כי $\psi(x_{(1)}) = \psi(x_{(2)}) = 0$ מכאן נובע ש

אורבאל מארזא חאר באוילאווין צוק אכאן

$$J = \vec{v}^T \Psi \vec{x}_f + \frac{1}{2} \int_0^t \vec{f}^T \vec{f} dt$$

א. כהן נוס' להחב' אל הרמטכ"ל של המדינה:

$$\mathcal{L} = \frac{1}{2} \dot{\vec{r}}^T \dot{\vec{r}} + \vec{\lambda}^T (F \vec{x} + G \vec{f})$$

$$\vec{\lambda} = [\lambda_1 \lambda_2 \lambda_3 \lambda_4]^T$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{f}} = 0 \Rightarrow \vec{f} = -G^T \vec{\lambda} \quad : \text{المعادلة الأولى}$$

$$\dot{\lambda}^T = -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \lambda} = -F^T \lambda \Rightarrow \dot{\lambda} = -F^T \lambda$$

ק'טט שווארץ ביאליצווארט' מאנווארט. דאָ אַ וואָך נאָך אַסאָך אַה דעפּל' אָנו

$$\therefore \nabla G \quad \lambda \tau = \frac{\partial J}{\partial x} = \nabla \psi \quad \text{für } x \in \mathbb{R}^n$$

$$\lambda(t) = e^{-F^T(t-t_f)} \psi^T \vec{v}$$

$$\vec{v} = - \left[\Psi \left(- \int_0^t e^{F(t-\tau)} G G^T e^{-F^T \tau} d\tau \right) e^{F^T t} \Psi^T \right]^{-1} \Psi e^{F t} \vec{x}_0$$

אברהם נולד ערסרס ~ וקארל פֿ גרא רחל קאסלע וסערס ביטלר יאזלר פֿאפא

50 $|f| > a_{\text{max}}$ $\rho \leq \rho_c$ $\vec{f} = \vec{f}$ $\rho \leq \rho_c$ $|f| \leq a_{\text{max}}$ $\rho \leq \rho_c$ $\rho > \rho_c$ 'نقطة'

$$f = \frac{p}{|f|} \cdot a_{\text{max}}$$

בזמן פה עמדנו אישית בן שהנלמ ר'דד בזמן הפעול $t_p = 2000 \text{ sec}$
 ואורך ההחלטה הינו $\Delta t = 0.003 \text{ m} < 1 \text{ m}$ ואחרי ההחלטה הינה:
 $1 \frac{\text{cm}}{\text{sec}} > |\Delta t| = 2.593 \cdot 10^{-4} \frac{\text{cm}}{\text{sec}}$

בשלב זה נעשינו כולל $\Delta V_{\text{r4}} = 2.3456 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$, להבדל מהשינוי שהושגה
 בהרשאות הקוביות בהם

$$\Delta V_{\text{r46}} = 8.3019 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

$$\Delta V_{\text{r44}} = 8.8554 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

$$\Delta V_{\text{r43}} = 2.6109 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

כולל הול צורה ונאלץ ממנה היה
 מעבר כ- $8 \cdot 10^{-6} \frac{\text{m}}{\text{sec}}$

כאשר את עצמי במטרה להבטל עזרתי מיוצגיה של שינוי בדאגה.
 נבדלנו בזמן הנעשה מידע, השלנו ששניה בין שינוי בשלנו היה 6-14
 (בחינה קבועים ו-LQR) השלנו מידע מידע זאגה ששה זו, אך נאמרו
 עשו שינוי בינוי דאק.

ואכן של המסלול המדויק ביותר שנעשה בו שינוי בשלנו היה $\max(f_{t46}) = 1.778 \cdot 10^{-6} \frac{\text{km}}{\text{sec}}$

שנה חברה בחור ונעשה השלנו בחור:

$$\left. \begin{aligned} \max(f_{t46}) &= 4 \cdot 10^{-5} \\ \max(f_{t44}) &= 4 \cdot 10^{-5} \\ \max(f_{t43}) &= 8 \cdot 10^{-6} \end{aligned} \right\} \text{השלנו המדויק ביותר}$$

נצורקים הערכים הבאים:

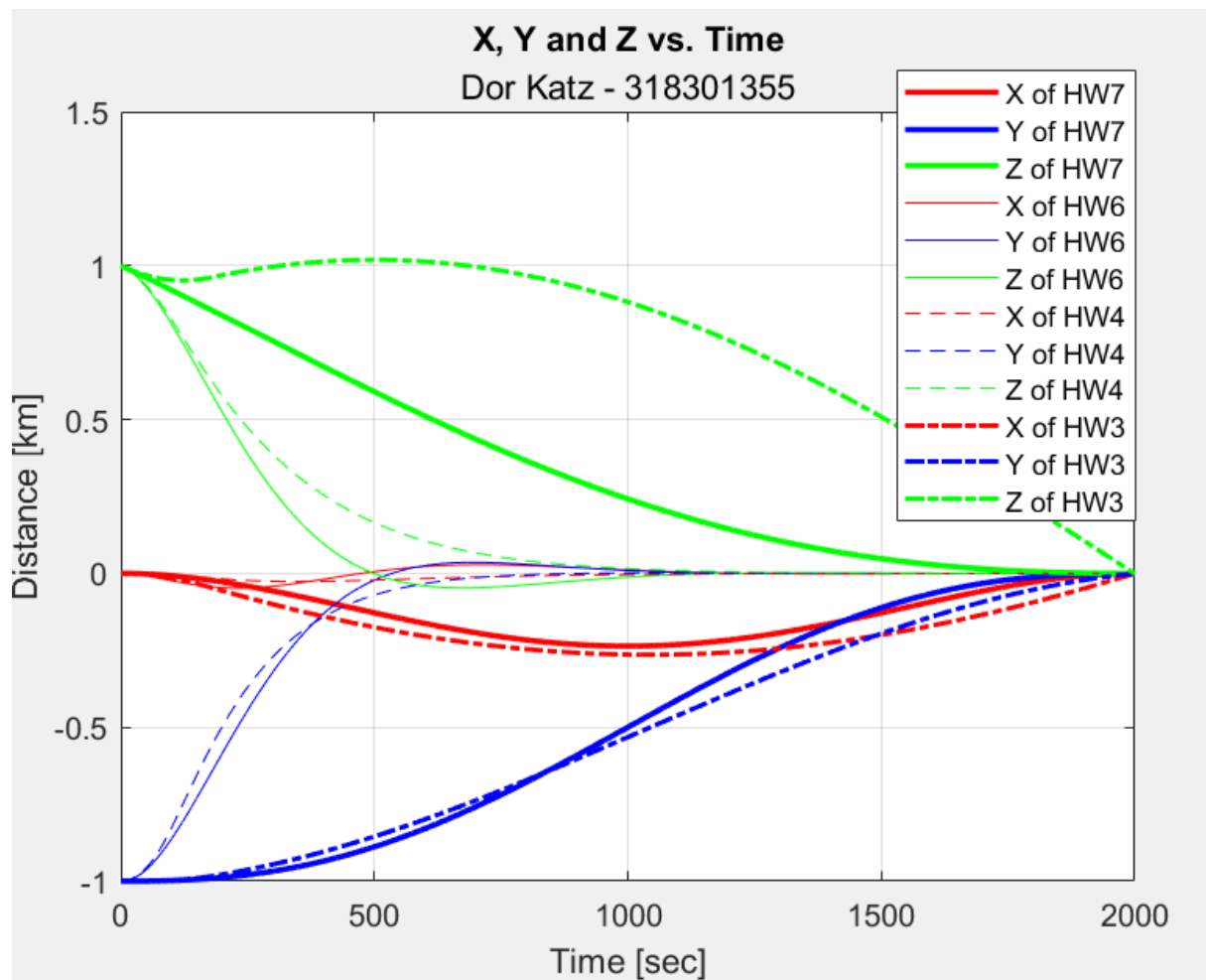
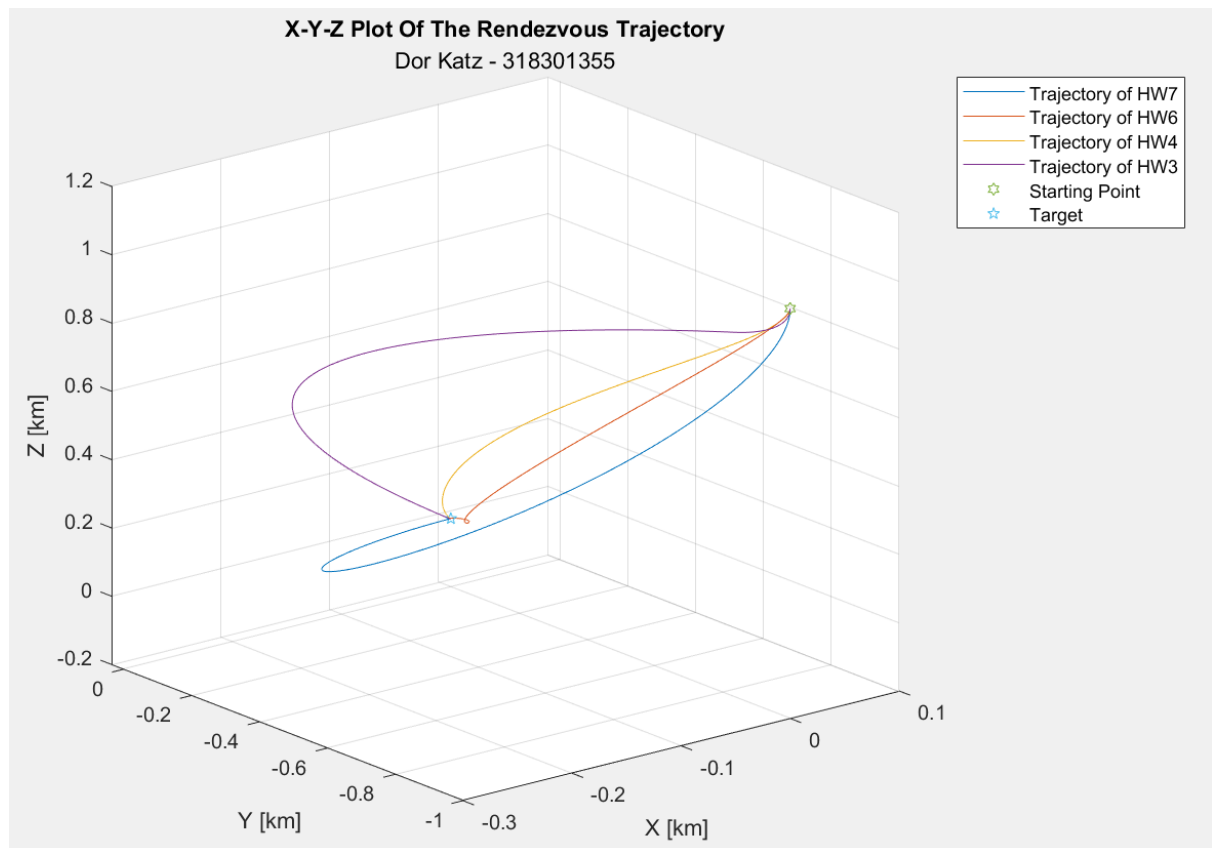
* המסלול הגרמי מידע של ששניה 3-14, 6, 7

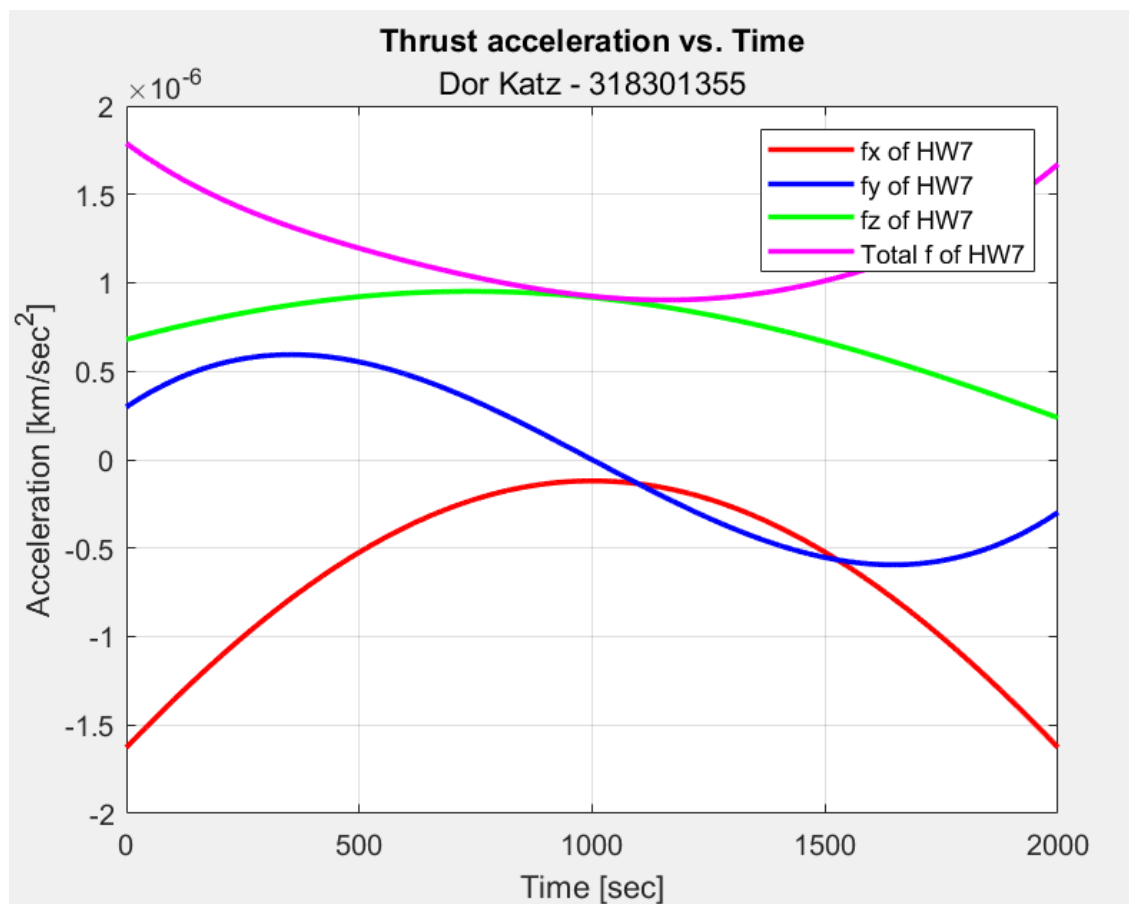
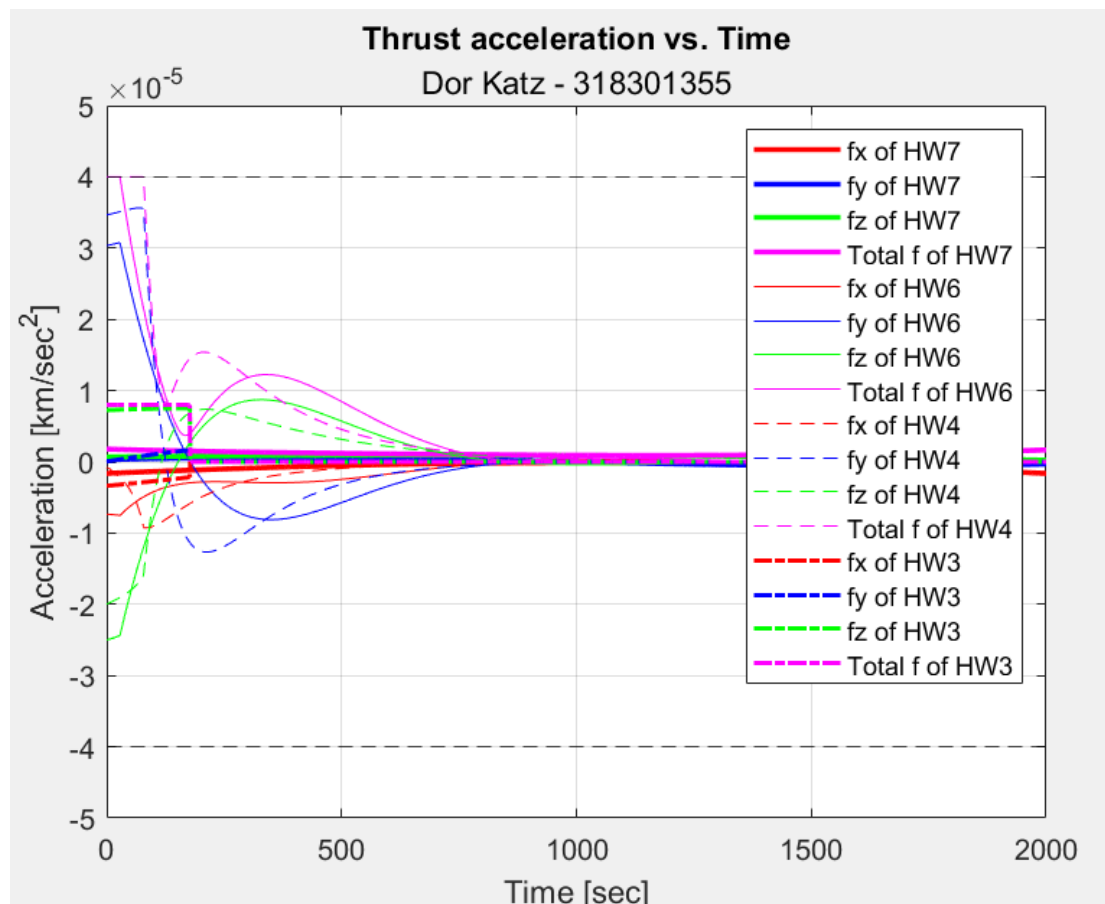
* רכיבי המיקום ביחס למסלול של ששניה 3-14, 6, 7

* תיכונים המסלול והמיקום במסלול של ששניה 3-14, 6, 7

* רכיבי המיקום והמיקום ביחס למסלול של ששניה 3-14, 6, 7

* אלמנט מיקום ביחס למסלול של ששניה 3-14, 6, 7.





Accumulated ΔV vs. time

Dor Katz - 318301355

