



南京理工大学

NANJING UNIVERSITY OF SCIENCE & TECHNOLOGY

毕业设计说明书

作者: 方青云 学号: 0123456789

学院: 电子工程与光电技术学院

专业(方向): 通信工程

题目: 南理工本科毕设L^AT_EX模板(理工类)设计

指导者: _____
(姓 名) (专业技术职务)

(姓 名) (专业技术职务)

评阅者: _____
(姓 名) (专业技术职务)

2017 年 5 月

声 明

我声明，本毕业设计说明书及其研究工作和所取得的成果是本人在导师的指导下独立完成的。研究过程中利用的所有资料均已在参考文献中列出，其他人员或机构对本毕业设计工作做出的贡献也已在致谢部分说明。

本毕业设计说明书不涉及任何秘密，南京理工大学有权保存其电子和纸质文档，可以借阅或网上公布其部分或全部内容，可以向有关部门或机构送交并授权保存、借阅或网上公布其部分或全部内容。

学生签名：

年 月 日

指导教师签名：

年 月 日

毕业设计说明书中文摘要

本文是南京理工本科毕设学位论文模板（理工类，非官方版），针对中文， \LaTeX 提供有 \CTEX 套装，并且国内较多院校都提供有 \LaTeX 格式的学位论文模板，在此之前方孟敖学长已经完成了硕士和博士学位的 \LaTeX 论文模板，这里给出下载地址<https://github.com/jiec827/njustThesis>。鉴于目前我皇家理工还无可用的 \LaTeX 本科毕业论文模板可用的情况，本人在研究了方孟敖学长的 \LaTeX 模板，结合北京科技大学硕士(博士)毕业设计论文 \LaTeX 模板之后，开发了本模板。

本着造福广大理工学子的目的，因此本模板选在Windows10平台开发，使用WinEdt 7.0编辑，由于本人水平有限，此外还需完成自己的毕设论文工作，因此NjustThesis Template for Bachelor of Science and Engineering模板并未在其他平台和发行版进行测试。

欢迎广大理工学子不断进行修改，完善该模板。

关键词 \LaTeX \CTEX

毕业设计说明书外文摘要

Title

Design of Satellite Attitude Determination System

Based on Geomagnetic Field and Solar Vector

Abstract

For communication, positioning and other purposes, the satellite needs to be targeted. So we have to attitude control of the satellite, and the premise of attitude control is to determine the attitude. This paper needs to complete the design of satellite high-precision attitude determination system through algorithm research, simulation analysis and semi-physical experiment. And it provides support for Tsinghua science satellite's future orbit attitude determination. First of all, the paper introduces the background of Tsinghua Science satellite project, as well as the domestic and foreign situation of the attitude determination system design. The theoretical basis of satellite attitude determination is systematically analyzed in the paper, including commonly used spatial coordinate systems and their transformations, and the comparison of several kinds of attitude parameters and motion equations and dynamic equations. Then we summarize the attitude determination algorithm of several state estimation, and analyze the basic idea of EKF and UKF. Second, we select the "magnetometer + solar sensor" scheme in the paper. MEKF and UKF are respectively simulated and analyzed, and the filtering algorithm is selected from the standpoint of stability, calculation, precision and resource consumption. Finally, semi-physical simulation verification experiments are designed, including simulated solar sensor measurement experiment and magnetometer measurement experiment. Through these two experiments, the feasibility of the "magnetometer + solar sensor" scheme is verified and analyzed. The two experiments also provide a preliminary basis for future joint simulation experiments.

Keywords

Attitude determination "magnetometer + solar sensor" MEKF UKF
Semi-physical simulation

目 次

1 前言 1

2 模板使用 2

2.1 图片使用 2

2.2 表格使用 3

2.3 公式使用 4

2.4 参考书籍 5

2.5 代码插入 5

结论 6

致谢 7

参考文献 8

附录A AppendixOne 9

附录B MATLAB Code 10

1 前言

\LaTeX ^[1]是一种排版系统，它非常适用于生成高印刷质量的科技和数学类文档。这个系统同样适用于生成从简单的信件到完整书籍的所有其他种类的文档。 \LaTeX 使用 \TeX ^[2]作为它的格式化引擎。

对大多数计算机，从个人计算机（PC）和Mac 到大型的UNIX 和VMS 系统， \LaTeX 都有适用版本。在许多大学的计算机机房，你会发现系统中已经安装了 \LaTeX 并能够使用。

2 模板使用

本项目为非官方的南京理工大学本科生毕业论文(理工类)LaTeX模板，考虑目前没人制作本科生毕设模板，小白一枚的本人自告奋勇地制作了该模板，基本上符合2017年南京理工本科生毕业论文官方模板word板格式，如有问题之处欢迎大家向我提出。

此外本人在此声明：目前只有我自己使用此模板完成过毕业设计，任何人使用本模板进行该模板排版均属于自愿行为，如发生任何问题，本人概不负责。

2.1 图片使用

为了方便于管理，所有的图片均放在figure文件下。在输入图片名称时，需要在前面添加一个相当于路径的语句“figure//”，以下文本框中给出一个图片插入的例子。在某些情况下，如果不想让图片浮动把[htb]选项改成[H]，H为强制禁止浮动，但会拉宽段间距和公式与正文之间距离，结合自己需求进行调整。这里已经把图片标题的格式和前后间距都已经设置，可以直接使用“\caption”即可。

```
\begin{figure}[htb]
  \centering
  \includegraphics[width=0.65\textwidth]{figure//fig_calculate}
  \caption{SampleFigure}\label{samplefigure}
\end{figure}
```

下图2.1上面程序得到图片效果。

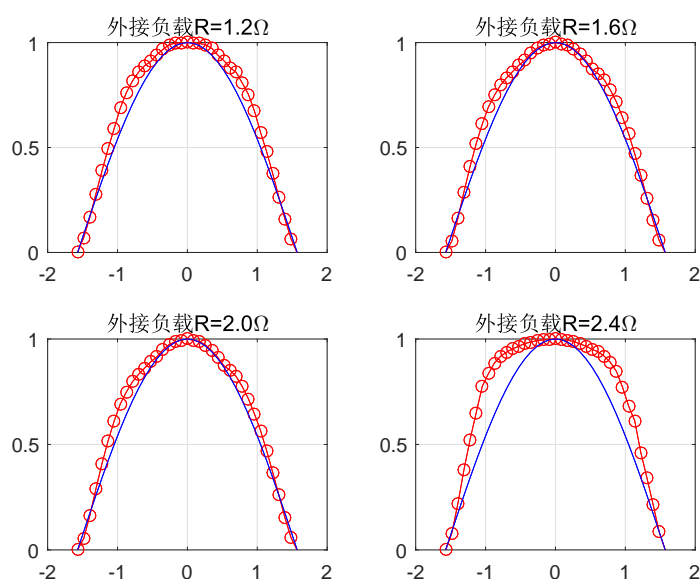


图 2.1 SampleFigure

2.2 表格使用

由于学校要求三线表格，自己在制作时需要注意该点，表格中的文字应该为五号宋体，结合两点要求，文本框中给出一个表格的范例。为了区分和图片的标题命名，在使用表格时使用“\topcaption”，表格标题的格式和前后间距都已经设置。

```
{\wuhao\song
\begin{table}[htb]
\begin{center}
\topcaption{SampleTable}\label{sampeltable}
\begin{tabular}{p{3cm} p{2cm} p{2cm} p{2cm}}
\hline
Project & A & B & C\\
\hline
ProjectOne & a1 & b1 & c1 \\
ProjectTwo & a2 & b2 & c2 \\
ProjectThree & a3 & b3 & c3 \\
ProjectFour & a4 & b4 & c4 \\
ProjectFive & a5 & b5 & c5 \\
\hline
\end{tabular}
\end{center}
\end{table}}
```

下表2.1是一个表格示例。

表 2.1 SampleTable			
Project	A	B	C
ProjectOne	a1	b1	c1
ProjectTwo	a2	b2	c2
ProjectThree	a3	b3	c3
ProjectFour	a4	b4	c4
ProjectFive	a5	b5	c5

考虑到使用该模板大部分是和我一样的小白，这里做一个小提示，毕业设计由于图表都比较多，如果在正文中用到图1.1、表1.1、式1.1等词，最好在正文使用图\ref{samplefigure}、表\ref{sampeltable}对图表的标号确定。当然前提是figure和table中已经用\label{samplefigure}、\label{sampeltable}进行标记。每个图标和公式的标记应该是唯一的，重复会出现警告。

上述方法是为了避免在写作过程，突然需要前面的图表和公式进行增添或删减，不再需

要手动改图标的标号。

2.3 公式使用

对于公式使用 `\begin{equation}` 环境，如果有多行公式可以使用 `\begin{split}` 环境，符号“&”为各行公式对齐的位置。

如果需要对公式中的字母进行注释，并且注释较多，这里推荐一种方法，可以使用表格的环境，表格为2列，第一列字母靠右，第二列解释靠左，如 `\begin{tabular}{r@{---}l}`。下面文本框中给出了一个多行公式以及注释的示例。

```
\begin{equation}\label{SampleEquation}
\begin{split}
\bm{x}_k&=\bm{\Phi}_{k,k-1}\bm{x}_{k-1}+\bm{\Gamma}_{k-1}\bm{w}_{k-1}\\
\bm{z}_k&=\bm{H}_k\bm{x}_k+\bm{v}_k
\end{split}
\end{equation}
\begin{tabular}{r@{---}l}
 $\bm{x}_k$  & The state variable of the  $k^{\text{th}}$  step; \\
 $\bm{z}_k$  & The observation of the  $k^{\text{th}}$  step; \\
 $\bm{\Phi}_{k,k-1}$  & The transition matrix of the  $(k-1)^{\text{th}}$  to  $k^{\text{th}}$  ... step; \\
 $\bm{\Gamma}_{k-1}$  & The measurement noise driving matrix of the  $k^{\text{th}}$  ... step; \\
 $\bm{H}_k$  & The measurement matrix of the  $k^{\text{th}}$  step; \\
 $\bm{w}_{k-1}$  & The systematic noise of the  $(k-1)^{\text{th}}$  step ...,  $\bm{w}_{k-1} \sim N(0, \bm{Q}_{k-1})$ ; \\
 $\bm{v}_k$  & The measurement noise of the  $k^{\text{th}}$  step,  $\bm{v}_k \sim N(0, \bm{R}_k)$ .
\end{tabular}
```

下式2.1和注释为上面程序的效果，数学符号可以自行百度，或者在这<http://www.mohu.org/info/symbols/symbols.htm>上面寻找，几乎包含了基本上要用的数学符号。

$$\begin{aligned} \mathbf{x}_k &= \Phi_{k,k-1} \mathbf{x}_{k-1} + \Gamma_{k-1} \mathbf{w}_{k-1} \\ \mathbf{z}_k &= \mathbf{H}_k \mathbf{x}_k + \mathbf{v}_k \end{aligned} \quad (2.1)$$

式中：

\mathbf{x}_k —The state variable of the k^{th} step;

\mathbf{z}_k —The observation of the k^{th} step;

$\Phi_{k,k-1}$ —The transition matrix of the $(k-1)^{th}$ to k^{th} step;

Γ_{k-1} —The measurement noise driving matrix of the k^{th} step;

\mathbf{H}_k —The measurement matrix of the k^{th} step;

\mathbf{w}_{k-1} —The systematic noise of the $(k-1)^{th}$ step, $\mathbf{w}_{k-1} \sim N(0, \mathbf{Q}_{k-1})$;

\mathbf{v}_k —The measurement noise of the k^{th} step, $\mathbf{v}_k \sim N(0, \mathbf{R}_k)$.

2.4 参考书籍

参考文献在ThesisReference中`\begin{thebibliography}`环境中进行填写，具体格式规范查阅参考文献标注国家标准GB/T 7714—2015。

模板参考文献使用下面文本框中方法，该方法比较业余，不便于大量参考文献的管理，并且需要手动输入书目信息。专业的方法是使用BibTeX，使用方法自行百度，BibTeX可以在Google scholar、百度学术上直接导入。

```
\begin{thebibliography}
\bibitem author, article, year, vol,
\end{thebibliography}
```

正文需要引用文献，使用`\cite{}`即可。

2.5 代码插入

考虑到大多数同学的代码应该是MATLAB，在ThesisAppendix文件中将语言设置m语言，可以根据自身需要进行改变。网上的Mcode包编译效果非常不错，这里就直接拿来，做一回拿来主义。

Mcode包效果在附录B MATLAB Code中看到，其能较好地还原MATLAB本身的编程风格。程序代码需放到`\begin{lstlisting}`环境中。

结 论

西文字符使用Times New Roman, Happy TeXing!!!

致 谢

在此论文“NjustThesis Template for Bachelor of Science and Engineering”模板完成之际，在此向多年来给予我关心和帮助的老师、学长、同学、朋友和家长表示由衷的感谢！

这里需要特别鸣谢CT_EX/L_AT_EX交流群的管理员L叔，我作为L_AT_EX小白，在他那收益匪浅。还要感谢制作CT_EX各种宏包的众多前辈的辛勤的付出，没有他们是无法完成这个本科毕设论文模板制作的。

...

今天也是母亲节，谨以此献给我的母亲！

Finally,Happy TeXing!!!

参 考 文 献

- [1] Leslie Lamport. LATEX: A Document Preparation System. AddisonWesley, Reading, Massachusetts, second edition, 1994, ISBN 0-201-52983-1.
- [2] Donald E. Knuth. The TEXbook, Volume A of Computers and Typesetting, Addison Wesley, Reading, Massachusetts, second edition, 1984, ISBN 0-201-13448-9.

附录A AppendixOne

提供一个证明环境，给出一个证明示例。

下面证明命题，如果 \mathbf{A} 是正交矩阵，那么其特征值为 ± 1 。

Proof. 设 λ 为正交矩阵的特征值， \mathbf{e} 是 \mathbf{A} 属于 λ 的特征向量,即有: $\mathbf{A}\mathbf{e} = \lambda\mathbf{e}$ ，且 $\mathbf{e} \neq 0$ 。

上式两边取转置， $\mathbf{e}^T \mathbf{A}^T = \lambda \mathbf{e}^T$ 。

将上面两式相乘， $\mathbf{e}^T \mathbf{A}^T \mathbf{A} \mathbf{e} = \lambda^2 \mathbf{e}^T \mathbf{e}$ 。

$\because \mathbf{A}$ 是正交矩阵

$$\therefore \mathbf{A}^T \mathbf{A} = \mathbf{I}$$

$$\therefore \mathbf{e}^T \mathbf{e} = \lambda^2 \mathbf{e}^T \mathbf{e}$$

又 $\because \mathbf{e} \neq 0$

$\therefore \mathbf{e}^T \mathbf{e}$ 是一个非零的数

$$\therefore \lambda^2 = 1 \Rightarrow \lambda = \pm 1$$

□

附录B MATLAB Code

下面是一个MATLAB程序的事例，使用了Package mcode，它能较好还原MATLAB本身的编写风格。

```
1 % The program normalizes the measurement data and compares it to the standard ...  
   cosine function  
2 data=xlsread('data_sun',1,'B3:E39');  
3 min=[(data(1,1)+data(37,1))/2,(data(1,2)+data(37,2))/2,...  
4       (data(1,3)+data(37,3))/2,(data(1,4)+data(37,4))/2];  
5 max=[data(19,1),data(19,2),data(19,3),data(19,4)];  
6 Min= repmat(min,37,1);  
7 Max= repmat(max,37,1);  
8 data=(data-Min)./(Max-Min);  
9 x=-pi/2:pi/36:pi/2;  
10 y=cos(x);  
11 %-----figure-----%  
12 figure(1);  
13 subplot(2,2,1);  
14 plot(x,data(:,1),'ro-');  
15 hold on;  
16 plot(x,y,'b-');  
17 title('R=1.2\Omega');  
18 axis([-2,2,0,1]);  
19 grid on;  
20 subplot(2,2,2);  
21 plot(x,data(:,2),'ro-');  
22 hold on;  
23 plot(x,y,'b-');  
24 title('R=1.6\Omega');  
25 axis([-2,2,0,1]);  
26 grid on;  
27 subplot(2,2,3);  
28 plot(x,data(:,3),'ro-');  
29 hold on;  
30 plot(x,y,'b-');  
31 title('R=2.0\Omega');  
32 axis([-2,2,0,1]);  
33 grid on;  
34 subplot(2,2,4);  
35 plot(x,data(:,4),'ro-');  
36 hold on;  
37 plot(x,y,'b-');  
38 title('R=2.4\Omega');  
39 grid on;  
40 axis([-2,2,0,1]);
```