

固定翼紧密编队控制及应用

李顺

2020 年 3 月

中图分类号： TQ028.1

UDC分类号： 540

固定翼紧密编队控制及应用

作 者 姓 名	李顺
学 院 名 称	宇航学院
指 导 教 师	王佳楠教授
答辩委员会主席	王佳楠教授
申 请 学 位	工学学士
学 科 专 业	飞行器设计与工程
学位授予单位	北京理工大学
论文答辩日期	2020 年 3 月

Close Formation Control and Application of Fixed-wing UAVs

Candidate Name:	<u>Shun Li</u>
School or Department:	<u>School of Aerospace Engineering</u>
Faculty Mentor:	<u>Prof. JN Wang</u>
Chair, Thesis Committee:	<u>Prof. JN Wang</u>
Degree Applied:	<u>Bachelor of Engineering</u>
Major:	<u>Aircraft Design and Engineering</u>
Degree by:	<u>Beijing Institute of Technology</u>
The Date of Defence:	<u>03, 2020</u>

固定翼紧密编队控制及应用

北京理工大学

研究成果声明

本人郑重声明：所提交的学位论文是我本人在指导教师的指导下进行的研究工作获得的研究成果。尽我所知，文中除特别标注和致谢的地方外，学位论文中不包含其他人已经发表或撰写过的研究成果，也不包含为获得北京理工大学或其它教育机构的学位或证书所使用过的材料。与我一同工作的合作者对此研究工作所做的任何贡献均已在学位论文中作了明确的说明并表示了谢意。

特此申明。

作者签名：_____ 签字日期：_____

关于学位论文使用权的说明

本人完全了解北京理工大学有关保管、使用学位论文的规定，其中包括：①学校有权保管、并向有关部门送交学位论文的原件与复印件；②学校可以采用影印、缩印或其它复制手段复制并保存学位论文；③学校可允许学位论文被查阅或借阅；④学校可以学术交流为目的，复制赠送和交换学位论文；⑤学校可以公布学位论文的全部或部分内容（保密学位论文在解密后遵守此规定）。

作者签名：_____ 导师签名：_____

签字日期：_____ 签字日期：_____

摘要

本文主要的研究内容为固定翼无人机紧密编队控制器设计。该控制器考虑固定翼无人机内环的姿态驾驶仪的控制输入量，完成从编队误差量到姿态控制输入量的计算。初步设计完成之后，再从无人机的动力学模型出发，使用 MATLAB/Simulink 等数学仿真工具研究控制器设计的稳定性以及动态特性。其次选取合适的无人机飞行平台，飞行控制硬件并编写控制程序，完成飞行实验验证。完成编队控制器的参数参数整定之后，将实验的结果与仿真结果相对比，最后，使用改进后的编队控制器完成双机编队任务，研究编队过程中的空气动力效果问题，即研究此尺寸无人机编队群对提高整体飞行效率的作用。

关键词：固定翼无人机、编队控制器设计、紧密编队控制、编队空气动力学、飞行实验

Abstract

The main propose of this thesis is to design the close formation controller adapted to the inner-loop attitude controller of the fixed-wing UAV. The close formation controller plays role of translating the formation errors to the input of the inner loop attitude controller. After the preliminary design of the formation controller, the MATLAB/Simulink is used to test and verify the dynamic quality and stability. After that, the controller is rewrote to the algorithm running on the upper controller. The hardware of the controller and the UAV platform is well chosen to accomplish the formation experiment. During this period, the parameters are tuned in order to accomplish the optimal control effect. Finally, the double fixed-wing UAV formation is conducted to verify the effect of the flight efficiency produced by the close formation.

Key Words: fixed-wing UAV, formation controller design, close formation control, formation aerodynamic, flight experiment

主要符号对照表

BIT	北京理工大学的英文缩写
\LaTeX	一个很棒的排版系统
$\LaTeX 2_{\epsilon}$	一个很棒的排版系统的最新稳定版
X_{\LaTeX}	\LaTeX 的好兄弟，事实上他有很多个兄弟，但是这个兄弟对各种语言的支持能力都很强
ctex	成套的中文 \LaTeX 解决方案，由一帮天才们开发
H_2SO_4	硫酸
$e^{\pi i} + 1 = 0$	一个集自然界五大常数一体的炫酷方程
$2\text{H}_2 + \text{O}_2 \longrightarrow 2\text{H}_2\text{O}$	一个昂贵的生成生命之源的方程式

目 录

摘要	I
Abstract	II
主要符号对照表	III
第 1 章 绪论	1
1.1 本论文研究的目的和意义	1
1.2 国内外研究现状及发展趋势	1
1.3 本文的技术方案	2
1.4 本文的组织结构	2
第 2 章 无人机编队的动力学模型的建立	3
第 3 章 编队控制器设计	5
第 4 章 无人机编队整体控制逻辑、仿真环境以及硬件选型	6
4.1 无人机编队整体控制逻辑	6
4.2 无人机编队仿真环境	6
4.3 无人机编队硬件选型	6
第 5 章 控制器仿真以及实际飞行实验结果分析	7
结论	8
附录 A ***	9
附录 B Maxwell Equations	10
致谢	11
作者简介	12

插 图

图 1.1 无人机编队加受油	1
图 2.1 三维空间双机编队几何关系	3
图 2.2 水平平面双机编队几何关系	3
图 2.3 竖直平面双机编队几何关系	4

表 格

第 1 章 绪论

1.1 本论文研究的目的和意义

在未来战争中，仅靠单架无人机自主作战无法适应复杂多样的战场环境，而具备协同作战的无人机编队能更好地完成任务，与单架无人机相比具有作战效率高、视野广阔等优势，可实现对目标的全方位立体监视，对地精确攻击。另外，无人机紧密编队可以实现长航任务中无人机的空中加油，对接等任务，如图1.1。编队飞行作为无人机研究领域的热点与难点问题，涉及多项关键技术，例如：队形设计、自主编队、队形保持变换、协调通信等。无人机自主编队控制是实现集群作战的关键技术。

固定翼无人机以紧密编队的形式飞行，如迁徙的鸟儿一样，可以减少整体的飞行阻力并且减少燃料消耗。整体编队产生的效果将会与精心设计的、具有良好的气动外形的飞行器相媲美。但是，按照相关文献显示，如果固定翼编队的控制精度无法达到要求精度的 10%，那么最优的减阻效果可能会被削减 30%。

1.2 国内外研究现状及发展趋势

现如今的无人机自动驾驶仪的结构多为导航模块、位置控制控制模块（外环）以及姿态控制模块（内环）；导航模块产生期望位置，位置控制模块由期望位置产生期望姿态角，姿态控制模块由期望姿态角产生最终的伺服系统的控制量。现如今的低成本无人机所使用的传感器硬件精度比较低，均为消费级别，如果不考虑传感器的精度问题而设计控制方案，很可能导致整体编队的控制精度下降。现如今已经存在的大部



图 1.1 无人机编队加受油

分编队控制算法，未考虑无人机的动力学模型，即只考虑飞机的质点运动学以及质点动力学条件下提出的导航方法，最终产生的飞行器的控制量为无人机航迹坐标系下的加速度期望值。按照飞机的控制方式，需要将航迹坐标系下的期望控制量转到机体系之下，但是飞机自动驾驶仪并不能接受加速度控制量，尤其是飞机机体 x 轴方向，无人机推力、阻力以及重力沿机体方向的推力并非是代数关系，不能直接由期望加速度得到期望推力；另外由于低成本无人机的惯性原件的精度问题导致无人机不能使用测量的加速度信息作为反馈，两种原因导致以加速度为最终控制量对于低成本无人机编队的方法控制精度不足。

目前的编队控制已经提出多种方案，例如：基于距离的编队控制策略、人工势场法，基于距离的编队控制，基于行为的编队控制，基于虚拟结构的编队控制，基于虚拟领机的编队控制等。其中，基于距离编队中的领从模式因其原理简单而得到广泛应用。本文正是给予领从策略（leader-follower method）设计的编队控制器。

1.3 本文的技术方案

首先建立无人机编队的领机与从机相对运动模型，描述领机从机在三维空间之内的运动规律。其次按照编队的控制目标设计编队控制器的误差输入量，并按照无人机的内环的输入量，设计编队控制的数学形式。之后再完成无人机质点模型下的编队控制率仿真，完善编队所设计编队控制器的结构。之后，利用 ROS/Gazebo 等仿真包搭建无人机编队动力学仿真环境，测试编队控制再考虑自动驾驶仪内环以及无人机的动力学模型之后的编队控制表现。最后，进行实际飞行的测试：记录编队控制的实际动态特性稳态特性、飞行编队的抗干扰能力、以及编队的能源节约情况。

1.4 本文的组织结构

本文之后的部分将如下组织：第二章建立无人机编队的动力学模型；第三章设计编队控制器数学形式；第四章介绍无人机编队整体控制逻辑、仿真环境以及硬件选型；第五章控制器仿真以及实际飞行实验结果分析；第六章为结论。

第 2 章 无人机编队的动力学模型的建立

本章基于无人机编队的领从方法 (leader-follower method) 建立无人机编队的相对运动方程。为了与无人机的解耦控制方法相匹配, 本文的模型建立将无人机运动分为水平平面运动以及竖直平面运动内分别建立数学模型。本文中采用北东地坐标系 (NED)。领机与从机的各个运动学量分别用下标 l, f 表示, 领机、从机在三维空间内的运动量在图2.1表示; 在水平以及竖直平面内的几何关系分别在图2.2 和图2.3给出;



图 2.1 三维空间双机编队几何关系



图 2.2 水平平面双机编队几何关系



图 2.3 竖直平面双机编队几何关系

其中： $(x_l, y_l, z_l), (x_f, y_f, z_f)$ 表示领机与从机的空间三维位置， θ_l, θ_f 分别表示领机与从机的俯仰角。

第 3 章 编队控制器设计

第 4 章 无人机编队整体控制逻辑、仿真环境以及硬件选型

4.1 无人机编队整体控制逻辑

4.2 无人机编队仿真环境

4.3 无人机编队硬件选型

第 5 章 控制器仿真以及实际飞行实验结果分析

结论

本文采用……。 (结论作为学位论文正文的最后部分单独排写,但不加章号。结论是对整个论文主要结果的总结。在结论中应明确指出本研究的创新点,对其应用前景和社会、经济价值等加以预测和评价,并指出今后进一步在本研究方向进行研究工作的展望与设想。结论部分的撰写应简明扼要,突出创新性。)

附录 A ***

附录相关内容…

附录 B Maxwell Equations

因为在柱坐标系下， $\bar{\mu}$ 是对角的，所以 Maxwell 方程组中电场 \mathbf{E} 的旋度
所以 \mathbf{H} 的各个分量可以写为：

$$H_r = \frac{1}{\mathbf{i}\omega\mu_r} \frac{1}{r} \frac{\partial E_z}{\partial \theta} \quad (\text{B-1a})$$

$$H_\theta = -\frac{1}{\mathbf{i}\omega\mu_\theta} \frac{\partial E_z}{\partial r} \quad (\text{B-1b})$$

同样地，在柱坐标系下， $\bar{\epsilon}$ 是对角的，所以 Maxwell 方程组中磁场 \mathbf{H} 的旋度

$$\nabla \times \mathbf{H} = -\mathbf{i}\omega\mathbf{D} \quad (\text{B-2a})$$

$$\left[\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r H_\theta) - \frac{1}{r} \frac{\partial H_r}{\partial \theta} \right] \hat{\mathbf{z}} = -\mathbf{i}\omega\bar{\epsilon}\mathbf{E} = -\mathbf{i}\omega\epsilon_z E_z \hat{\mathbf{z}} \quad (\text{B-2b})$$

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} (r H_\theta) - \frac{1}{r} \frac{\partial H_r}{\partial \theta} = -\mathbf{i}\omega\epsilon_z E_z \quad (\text{B-2c})$$

由此我们可以得到关于 E_z 的波函数方程：

$$\frac{1}{\mu_\theta\epsilon_z} \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial E_z}{\partial r} \right) + \frac{1}{\mu_r\epsilon_z} \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 E_z}{\partial \theta^2} + \omega^2 E_z = 0 \quad (\text{B-3})$$

致谢

本论文的工作是在导师……。

作者简介

本人…。