[KMU-2021-ALL\_-2211.pdf (elektropribor.spb.ru)](https://www.elektropribor.spb.ru/upload/medialibrary/361/KMU-2021-ALL_-2211.pdf)

Стр. 123 ПРЕДОТВРАЩЕНИЕ ВОЗБУЖДЕНИЯ ИНТЕГРАТОРА В СИСТЕМЕ УПРАВЛЕНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНЫМИ АППАРАТАМИ МЕТОДОМ НЕЛИНЕЙНОЙ КОРРЕКЦИИ

Ссылается на это, отсюда можно стырить немного для расширения виндап (пока вроде и своих примером много) [aw12.pdf (spbu.ru)](https://diffjournal.spbu.ru/pdf/aw12.pdf)

Ссылается на еще [elibrary\_29369826\_51736733.pdf](https://www.elibrary.ru/download/elibrary_29369826_51736733.pdf)

Исследование задачи предотвращения возбуждения интегратора (antiwindup) при управлении БПЛА

> Добрый день! В \*\*теме\*\* предполагается исследование самого эффекта и сравнение эффективности уже существующих методов на примере квадрокоптера. Есть несколько методов и схем решения проблемы, в работе можно рассмотреть и провести сравнение нескольких из них (не обязательно только/все те, что есть в документе)

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, Шрифт, белый

Автоматически созданное описание

[Complementary\_Filters (vanhunteradams.com)](https://vanhunteradams.com/Pico/ReactionWheel/Complementary_Filters.html)

