编队仿真程序说明：

com3D.m：九架无人机由不同初始位置，集结为正方形编队，之后沿直线变换为三角形编队，保持三角形编队转弯、直线飞行、爬升的仿真过程。

Initialization.m：无人机初始化函数。

compute\_angle3.m：计算当前该无人机角度误差函数，包括偏航角与俯仰角。

Follower\_PI3.m：三维空间下三个控制通道的PI控制器函数。

Leader\_P.m：领航机控制函数。

Rb1.m：相对位置坐标转换函数。

potential.m：人工势场斥力场函数。

APF3.m：四架无人机从一个靠近的范围内，受人工势场影响形成三角形编队，并做编队转弯、直线飞行、爬升的仿真过程。