lazo_cerrado

File Edit View Insert Tools Desktop Window Help

Condiciones iniciales

x (m)	0	Vx (m/s)	0
y (m)	0	Vy (m/s)	0
z (m)	0	Vz (m/s)	0
Yaw (°)	0	wqx (rad/s)	0
Roll (°)	0	wqy (rad/s)	0
Pitch (°)	0	wqz (rad/s)	0

Tiempos de la simulación

Tiempo Inicial (s)	0
Tiempo Final (s)	30
Ts (ms)	10

Trayectoria: Hovering, Recta, Círculos

Control: P 12 stados, PI 8 estados, P 8 estados

Energías a controlar

x (m)	1	Pitch (°)	1000	vqx (m/s)	1	wqx (rad/s)	1	rho	0.01
y (m)	1	Roll (°)	1000	vqy (m/s)	1	wqy (rad/s)	1		
z (m)	1	Yaw (°)	1000	vqz (m/s)	1	wqz (rad/s)	1		
x_I	1	y_I	1	z_I	1	Yaw_I	1		

Ruido de medida

Pith y Roll

Frecuencia (Hz)	0
Amplitud (°)	0
Varianza (°)	0
Offset (°)	0

Posición horizontal

Frecuencia (mHz)	0
Amplitud (m)	0
Varianza (m)	0
Offset (m)	0

Yaw

Frecuencia (Hz)	0
Amplitud (°)	0
Varianza (°)	0
Offset (°)	0

Posición vertical

Frecuencia (Hz)	0
Amplitud (m)	0
Varianza (m)	0
Offset (m)	0

Velocidades angulares

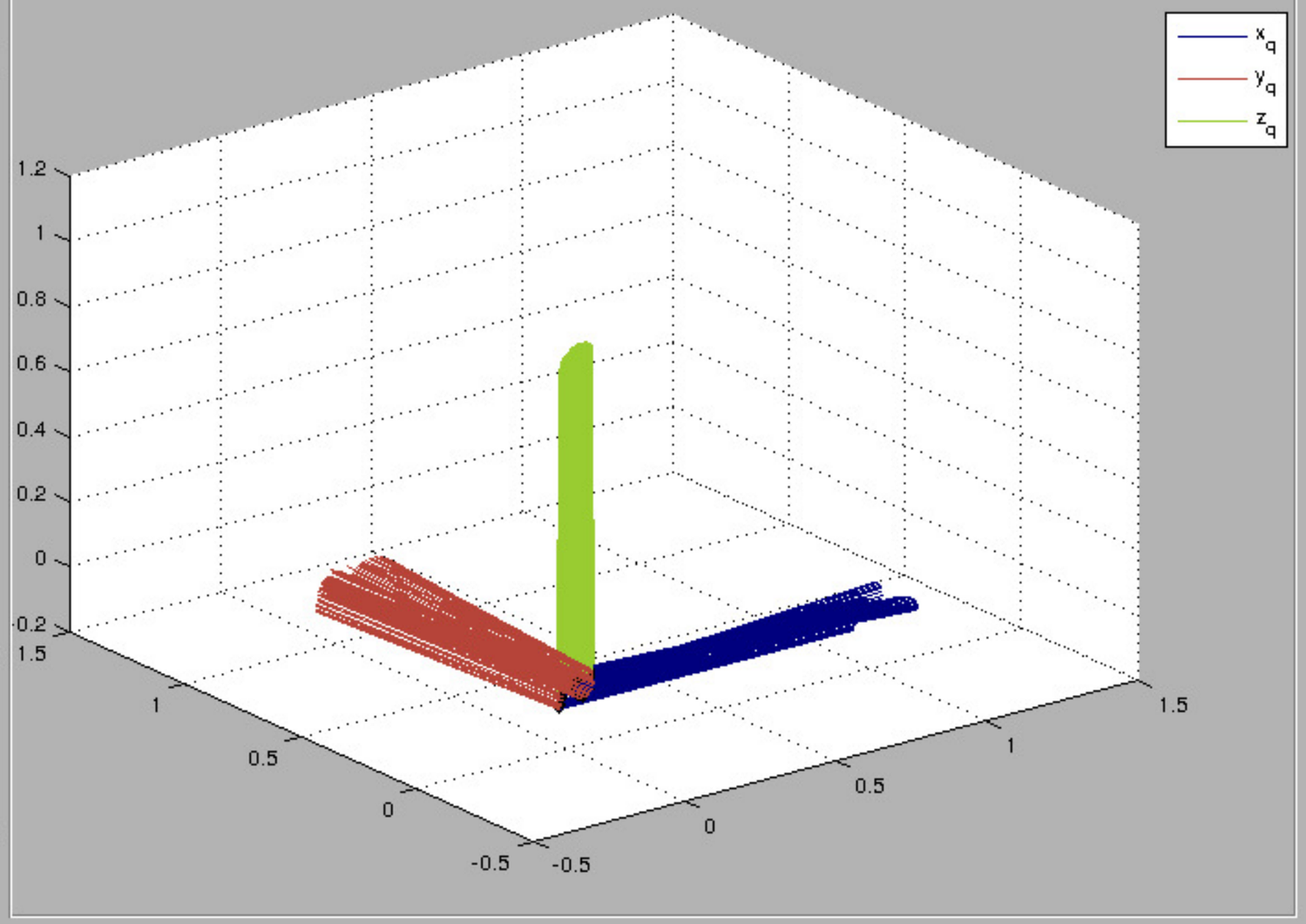
Frecuencia (Hz)	0
Amplitud (°/s)	0
Varianza (m°/s)	0
Offset (°/s)	0

Velocidades

Frecuencia (Hz)	0
Amplitud (m/s)	0
Varianza (m/s)	0
Offset (m/s)	0

Perturbaciones en los motores

Offset Motor 1 (rad/s)	0	Varianza (rad/s)	25
Offset Motor 2 (rad/s)	0	Período (s)	1
Offset Motor 3 (rad/s)	0		
Offset Motor 4 (rad/s)	0		

Setpoint Simular Guardar

Plot