# تمرین سری دوم درس هدایت و ناوبری

علی بنیاسد ۳۰ فروردین ۲،۱۴۰

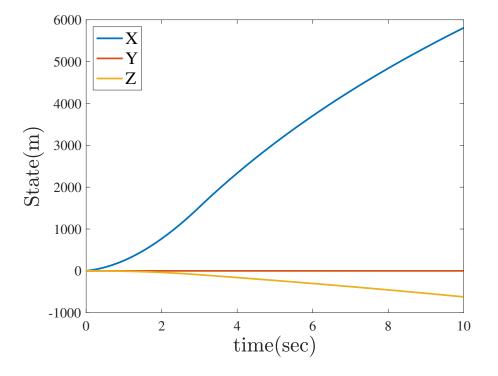
# ۱ سوال اول

در بخشهای مختلف سوال به بررسی عملکرد قانون هدایت خط دید<sup>۱</sup> بررسی شده است.

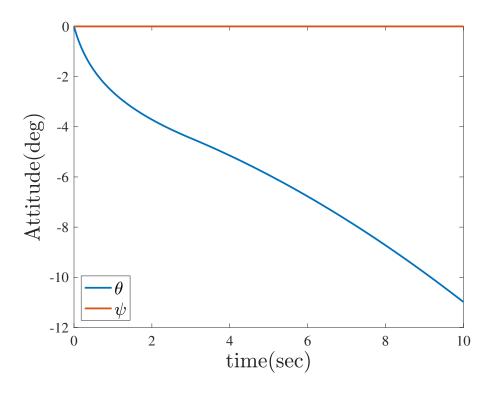
#### ١٠١ بخش الف

در این بخش شبیه سازی موشک و هدف به مدت ۱۰ ثانیه انجام شده است. نتایج شبیه سازی در ادامه آورده شده است.

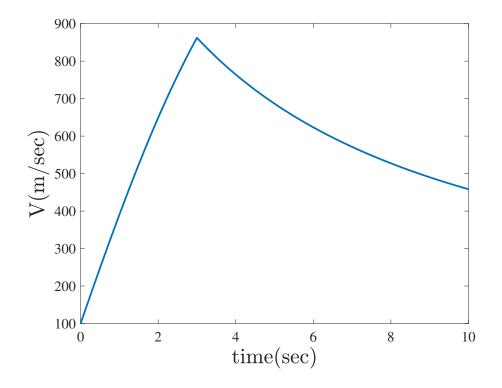
<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Line Of Sight



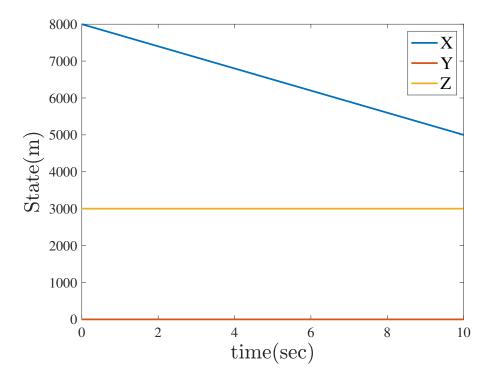
شكل ١: موقعيت موشك



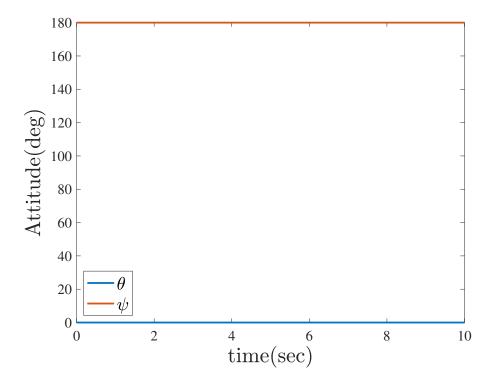
شكل ٢: وضعيت موشك



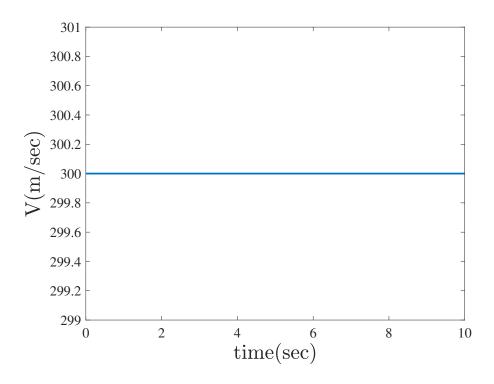
شكل ٣: سرعت موشك



شكل ٢: موقعيت هدف



شكل ۵: وضعيت هدف



شكل ع: سرعت هدف

#### ۲۰۱ بخش ب

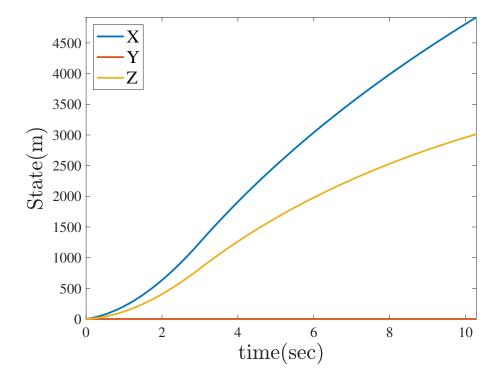
در این بخش با استفاده از بهینه سازی مقادیر اولیه  $\theta$  و  $\psi$  محاسبه شد. مقادیر  $\theta_0$  و فاصله ازدست دهی آورده شده است.

جدول ١: شرايط اوليه و فاصله ازدست دهي

Parameter	Value
$\theta_0$	39.9892°
$\psi_0$	$0^{\circ}$
Miss Distance(m)	0.0741

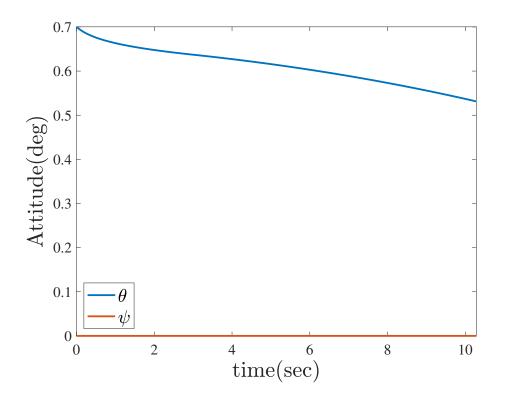
برای اعمال شتاب در دو ثانیه آخر از زمان نهایی شبیه سازی بالا استفاده شده و سپس دو ثانیه از آن کم شد و در نهایت شبیه سازی با شرایط جدید انجام شد. با در نظر گرفتن اعمال شتاب در دو ثانیه، فاصله از دست دهی جدید برابر با ۲۲/۵ متر شد.

نتایج شبیهسازی در دو حالت اشاره شده در پایین آورده شده است.

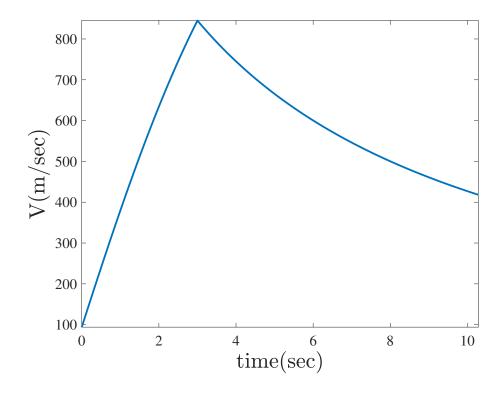


شكل ٧: موقعيت موشك با شرايط اوليه بهينه شده

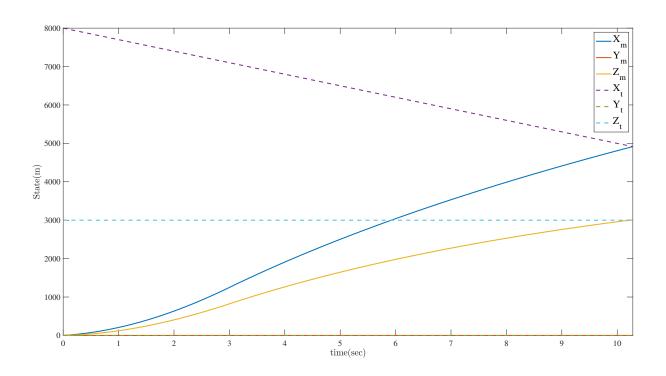
<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Miss Distance



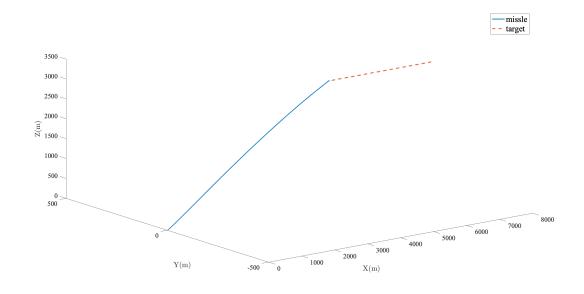
شكل ٨: وضعيت موشك با شرايط اوليه بهينه شده



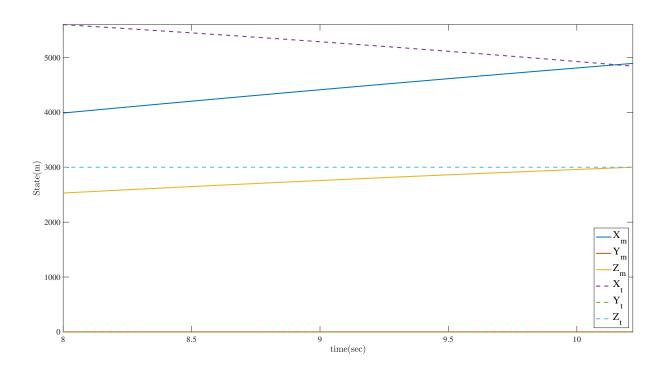
شكل ٩: سرعت موشك با شرايط اوليه بهينه شده



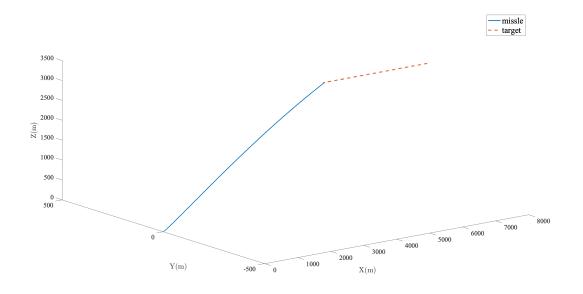
شكل ١٠: موقعيت موشك و هدف با شرايط اوليه بهينه شده



شكل ۱۱: موقعيت موشك و هدف به صورت سه بعدى با شرايط اوليه بهينه شده



شكل ١٢: موقعيت موشك و هدف با شرايط اوليه بهينه شده همراه با مانور هدف



شکل ۱۳: موقعیت موشک و هدف به صورت سه بعدی با شرایط اولیه بهینه شده همراه با مانور هدف

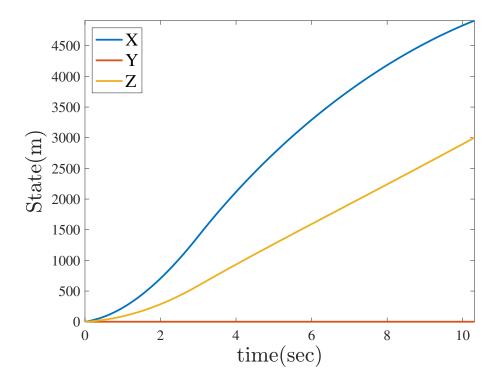
## ۳.۱ يخش پ

در بخش برای محاسبه ضرایب حلقه هدایت از بهینهسازی ازدحام ذرات استفاده شده است. ضرایب حلقه هدایت بدست آمده در جدول پایین آورده شده است.

جدول ۲: ضرایب حلقه هدایت و فاصله ازدست دهی

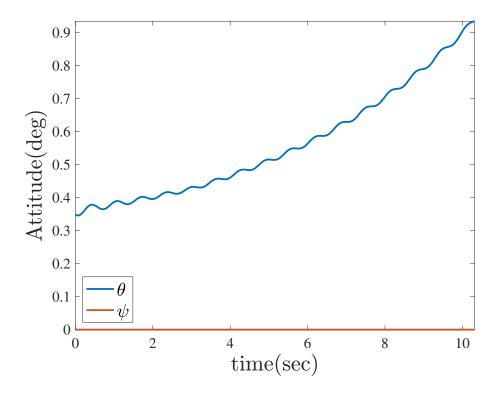
Parameter	Value
$k_{\epsilon}$	95.2874
$k_{\sigma}$	50.5153
Miss Distance(m)	0.5692

## نتایج شبیهسازی در پایین آورده شده است.

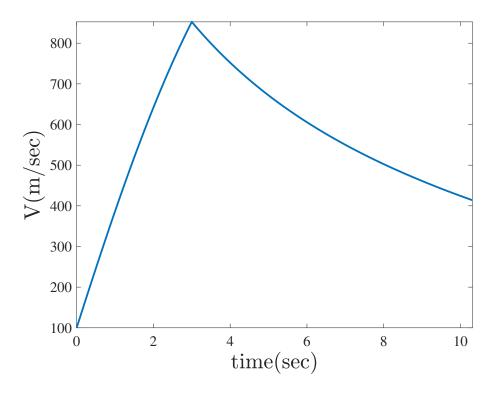


شکل ۱۴: موقعیت موشک در هدایت خط دید پایه

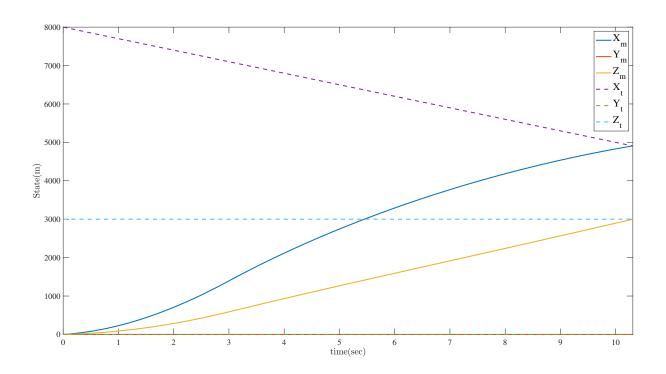
 $<sup>^3</sup>$ Particle Swarm Optimization



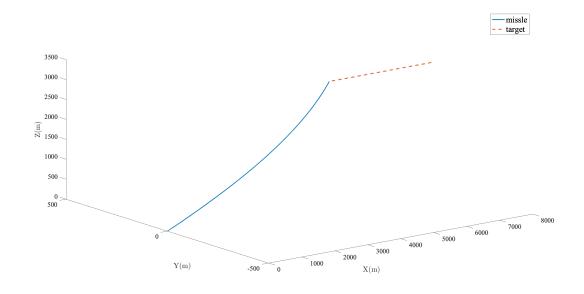
شكل ۱۵: وضعيت موشك در هدايت خط ديد پايه



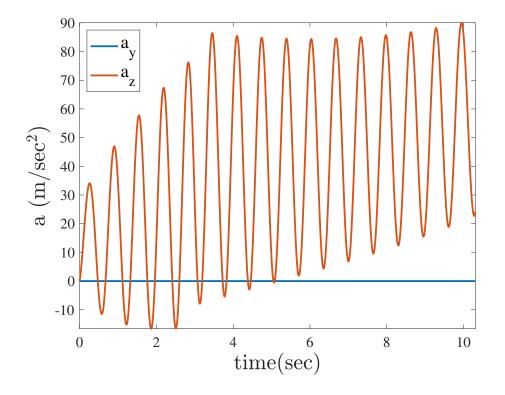
شكل ۱۶: سرعت موشك در هدايت خط ديد پايه



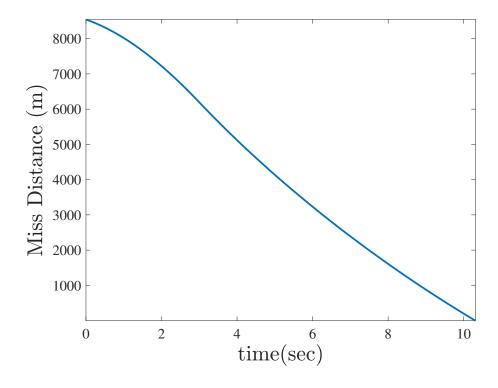
شكل ۱۷: موقعيت موشك و هدف در هدايت خط ديد پايه



شکل ۱۸: موقعیت موشک و هدف به صورت سه بعدی در هدایت خط دید پایه



شکل ۱۹: فرمان شتاب در هدایت خط دید پایه



شکل ۲۰: فاصله ازدستدهی در هدایت خط دید پایه

#### فهرست مطالب

1	اول	سوال
١	بخش الف	1.1
۵	بخش ب	7.1
٩	يخش پ	٣.1
	، تصاویر	ب ست
		<b>J</b> (
٢	موقعیت موشک ،	١
٢	وضعیت موشک ،	۲
٣	سرعت موشک	٣
٣	موقعیت هدف	k
۴	وضعیت هدف	۵
۴	سرعت هدف	۶
۵	موقعیت موشک با شرایط اولیه بهینه شده	٧
۶	وضعیت موشک با شرایط اولیه بهینه شده	٨
۶	سرعت موشک با شرایط اولیه بهینه شده	٩
٧	موقعیت موشک و هدف با شرایط اولیه بهینه شده	1 0
٧	موقعیت موشک و هدف به صورت سه بعدی با شرایط اولیه بهینه شده	11
٨	موقعیت موشک و هدف با شرایط اولیه بهینه شده همراه با مانور هدف	17
	موقعیت موشک و هدف به صورت سه بعدی با شرایط اولیه بهینه شده همراه با	14
٨	مانور هدف	
٩	موقعیت موشک در هدایت خط دید پایه	14
١ ۰	وضعیت موشک در هدایت خط دید پایه	۱۵
١ ۰	سرعت موشک در هدایت خط دید پایه	18
11	موقعیت موشک و هدف در هدایت خط دید پایه	17
11	موقعیت موشک و هدف به صورت سه بعدی در هدایت خط دید پایه	١٨
17	فرمان شتاب در هدایت خط دید پایه	19
۱۳	فاصله ازدستدهی در هدایت خط دید پایه	۲.

# فهرست جداول فهرست جداول

۵	 •	•	•	 •	•	•	•		•		•	•	•	•	•	(	ھى	،د	ىت	زدس	;1	ىلە	فاص	و ١	يه ا	ول	١	إيط	شر	ۏ	•	١
٩							•					(	ئىي	ده	ت	س.	ازد	له	صا	فا	و	ت	داي	ھ	لقه	ح	ب	إيد	ضر	,	•	٢