# تمرین سری دوم درس هدایت و ناوبری

علی بنیاسد ۱ اردیبهشت ۱۴۰۲

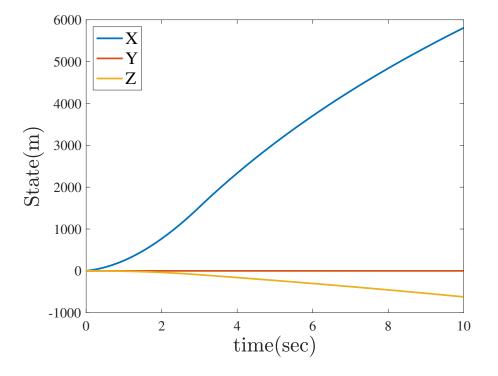
## ١ سوال اول

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

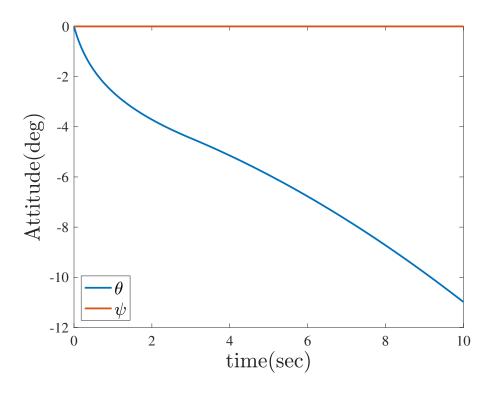
#### ١٠١ بخش الف

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

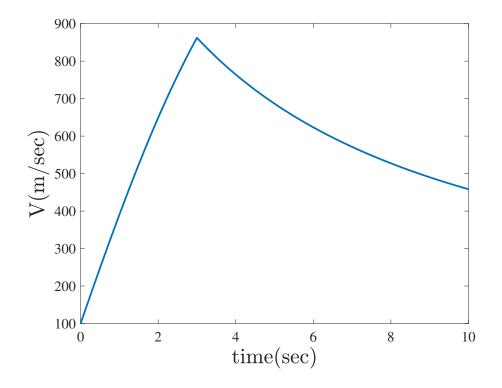
<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Line Of Sight



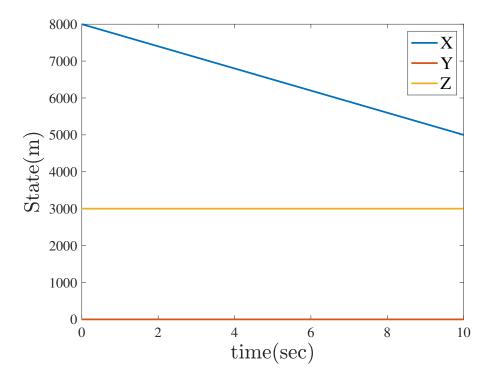
شكل ١: موقعيت موشك



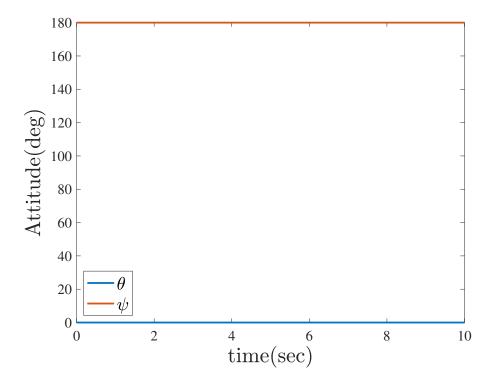
شكل ٢: وضعيت موشك



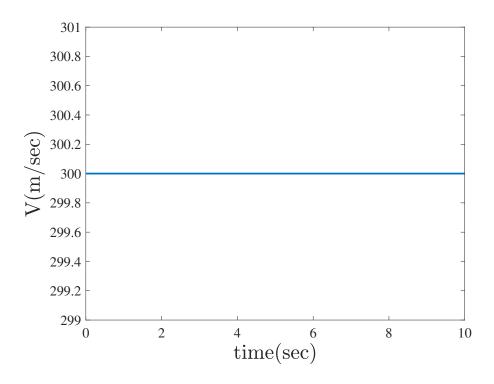
شكل ٣: سرعت موشك



شكل ٢: موقعيت هدف



شكل ۵: وضعيت هدف



شكل ع: سرعت هدف

#### ۲۰۱ بخش ب

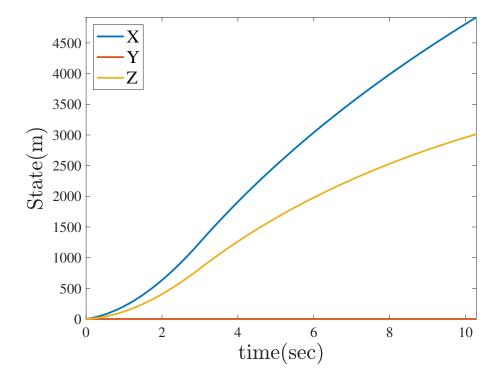
در این بخش با استفاده از بهینه سازی مقادیر اولیه  $\theta$  و  $\psi$  محاسبه شد. مقادیر  $\theta_0$  و فاصله ازدست دهی آورده شده است.

جدول ١: شرايط اوليه و فاصله ازدست دهي

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

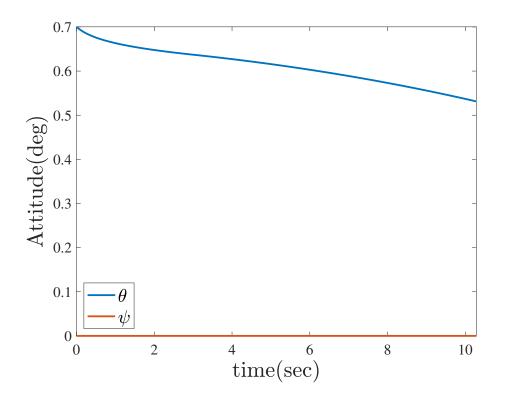
برای اعمال شتاب در دو ثانیه آخر از زمان نهایی شبیه سازی بالا استفاده شده و سپس دو ثانیه از آن کم شد و در نهایت شبیه سازی با شرایط جدید انجام شد. با در نظر گرفتن اعمال شتاب در دو ثانیه، فاصله از دست دهی جدید برابر با ۲۲/۵ متر شد.

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

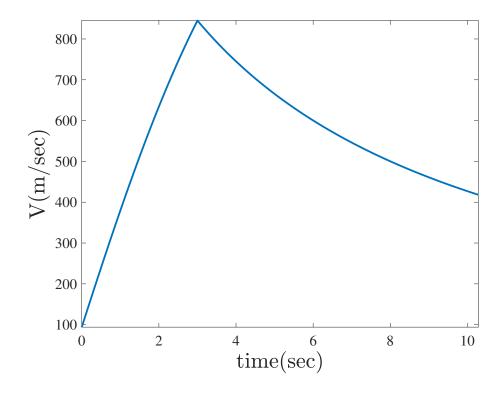


شكل ٧: موقعيت موشك با شرايط اوليه بهينه شده

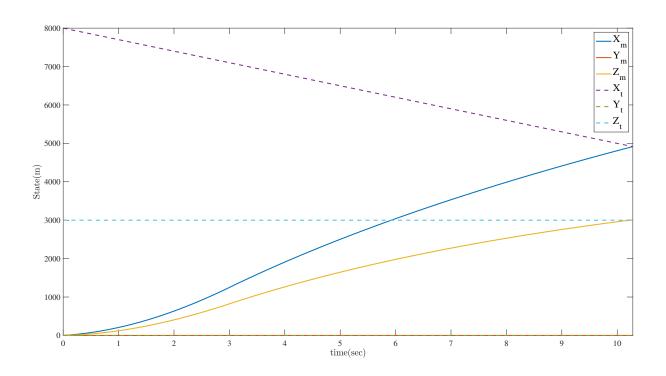
<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Miss Distance



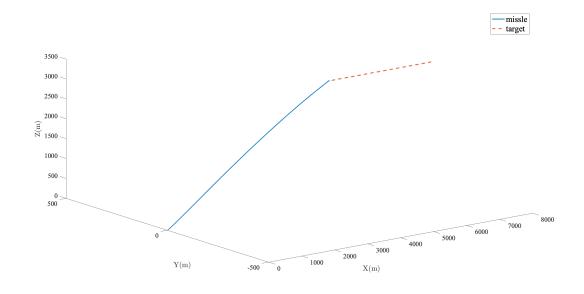
شكل ٨: وضعيت موشك با شرايط اوليه بهينه شده



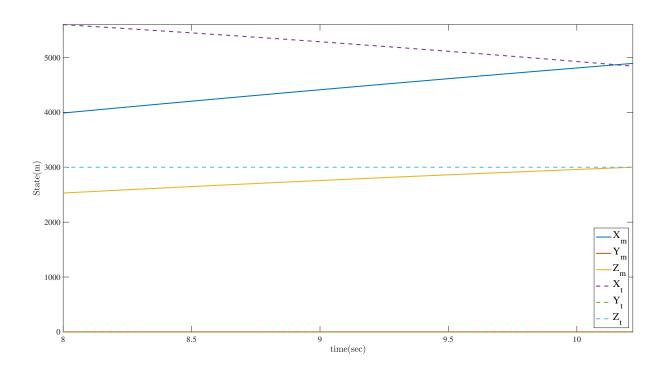
شكل ٩: سرعت موشك با شرايط اوليه بهينه شده



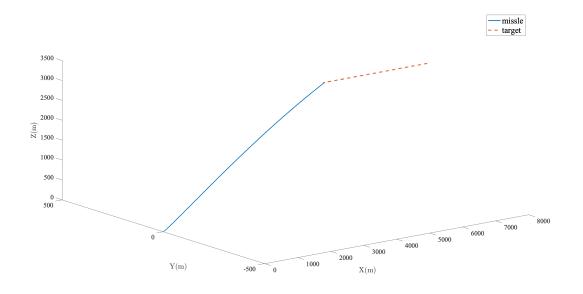
شكل ١٠: موقعيت موشك و هدف با شرايط اوليه بهينه شده



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

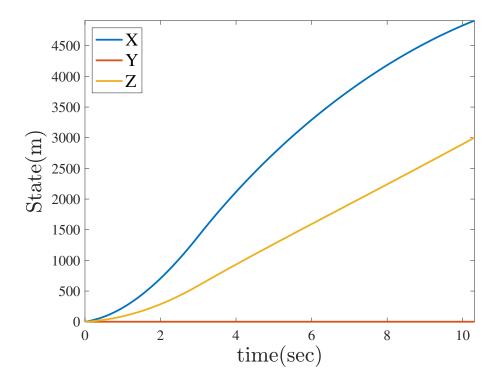
#### ۳.۱ یخش پ

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

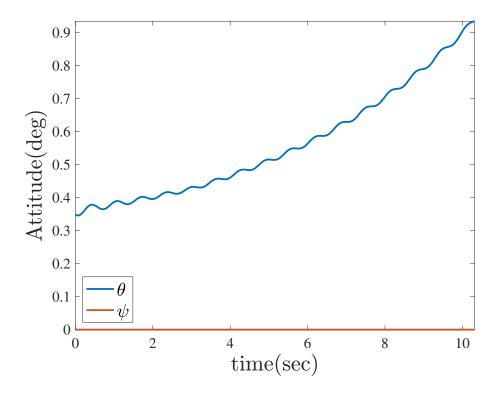
Parameter	Value
$k_{\epsilon}$	95.2874
$k_{\sigma}$	50.5153
Miss Distance(m)	0.5692

#### نتایج شبیهسازی در پایین آورده شده است.

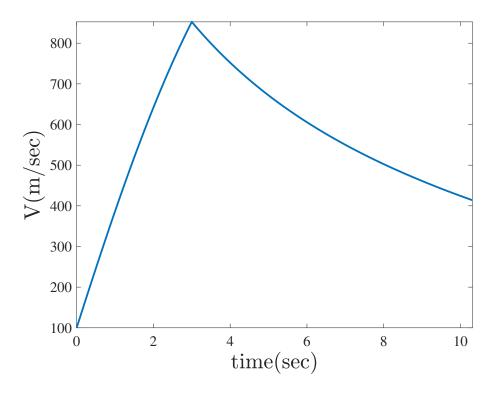


شکل ۱۴: موقعیت موشک در هدایت خط دید پایه

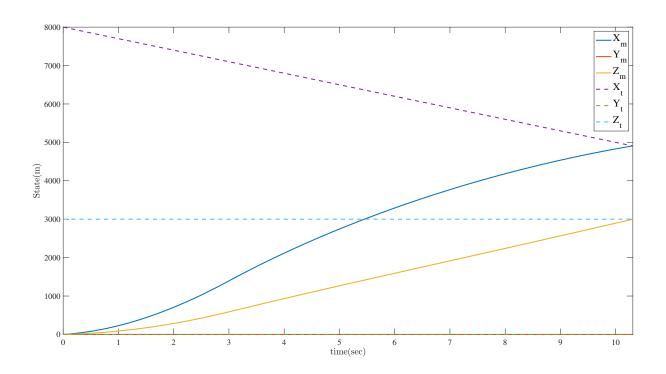
 $<sup>^3</sup>$ Particle Swarm Optimization



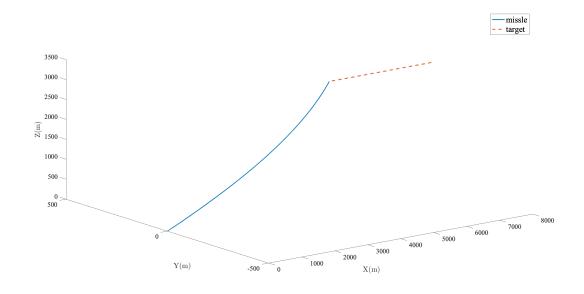
شكل ۱۵: وضعيت موشك در هدايت خط ديد پايه



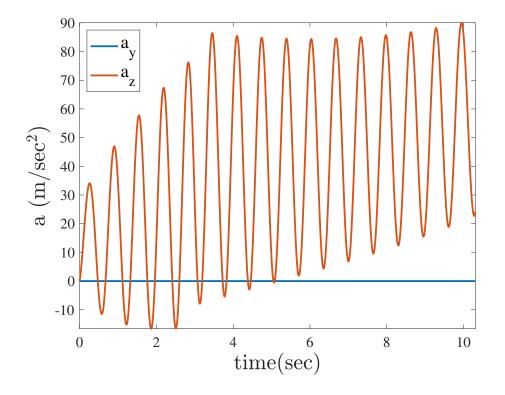
شكل ۱۶: سرعت موشك در هدايت خط ديد پايه



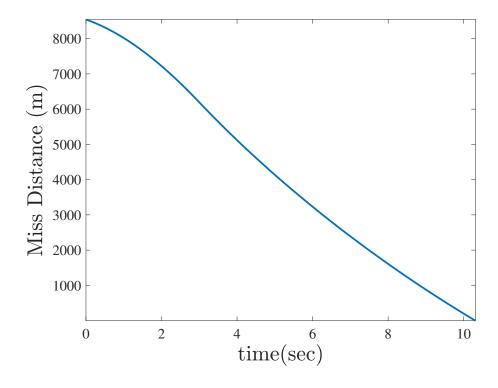
شكل ۱۷: موقعيت موشك و هدف در هدايت خط ديد پايه



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

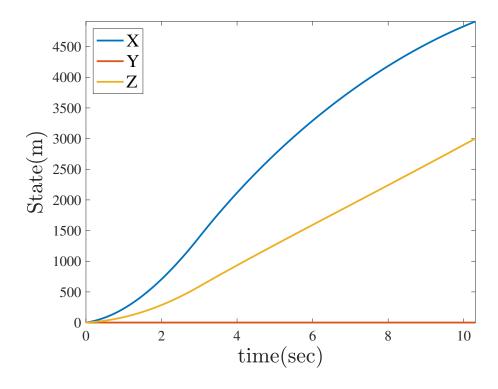
۴.۱ یخش ت

ضرایب حلقه هدایت در جدول پایین آورده شده است.

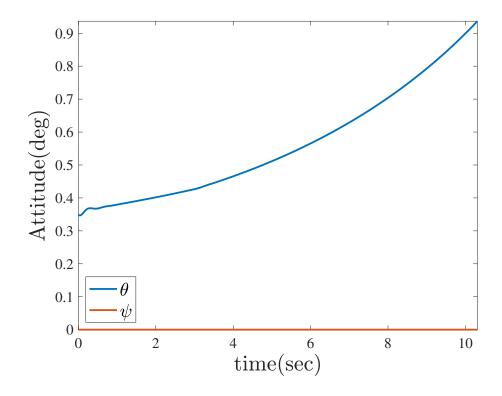
جدول ۳: ضرایب حلقه هدایت و فاصله ازدست دهی همراه با مشتق گیر

Parameter	Value	
$k_{\epsilon}$	95.2874	
$d_{\epsilon}$	10	
$k_{\sigma}$	50.5153	
$d_{\sigma}$	10	
$Miss\ Distance(m)$	0.6711	

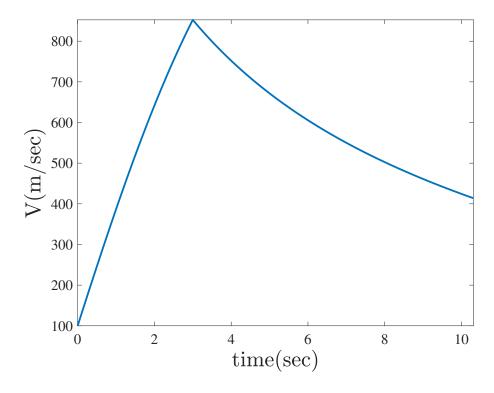
## نتایج شبیه سازی در پایین آورده شده است.



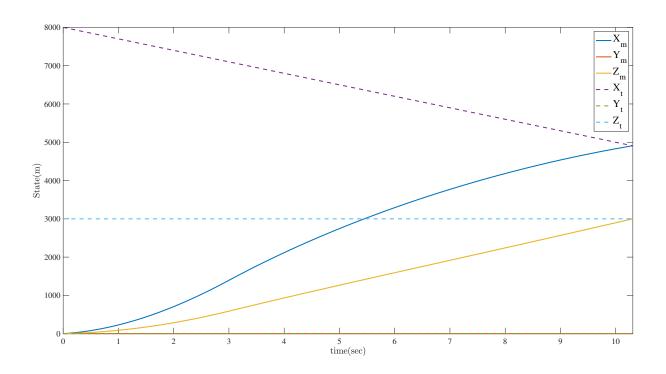
شكل ۲۱: موقعیت موشک در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر



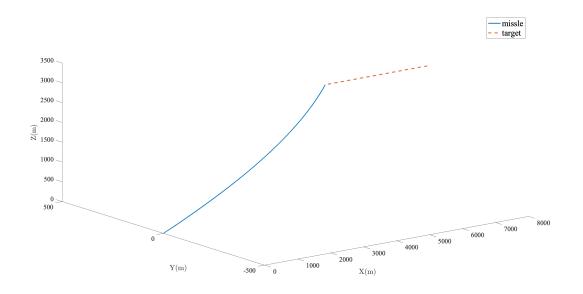
شكل ۲۲: وضعيت موشك در هدايت خط ديد پايه همراه با مشتقگير



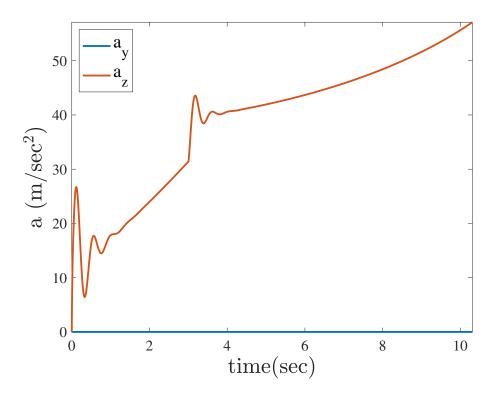
شكل ۲۳: سرعت موشك در هدايت خط ديد پايه همراه با مشتقگير



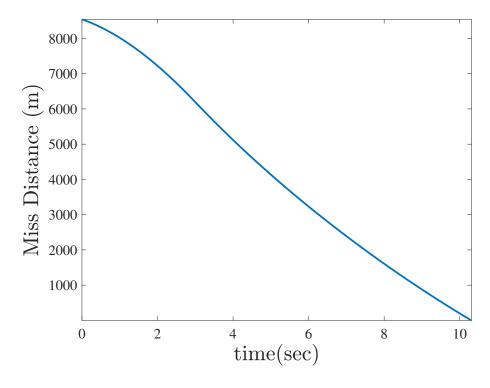
شكل ۲۴: موقعیت موشک و هدف در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر



شکل ۲۵: موقعیت موشک و هدف به صورت سه بعدی در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر



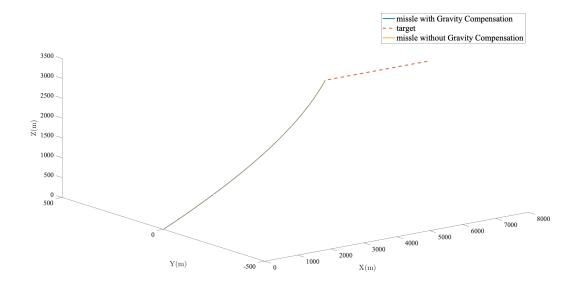
شكل ۲۶: فرمان شتاب در هدايت خط ديد پايه همراه با مشتقگير



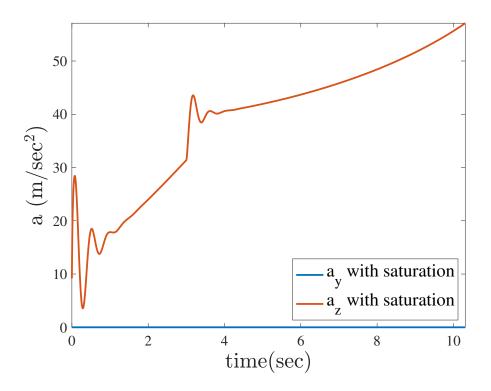
شكل ۲۷: فاصله ازدست دهى در هدايت خط ديد پايه همراه با مشتق گير

#### ۵.۱ بخش ث

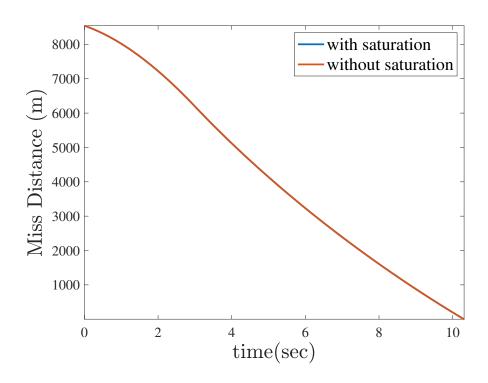
در این بخش عبارت جبرانساز شتاب گرانش در دستور خروجی هدایت اضافه شده است و سپس نتایج در حضور و بدون حضور جبرانساز شتاب گرانش بررسی شده است.



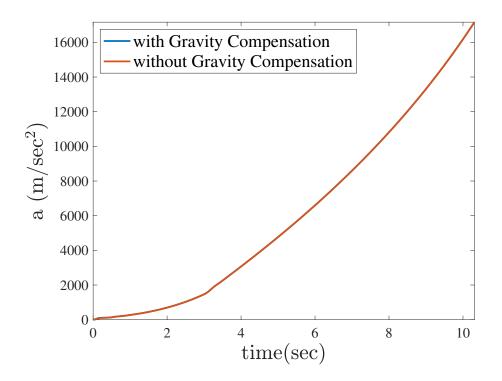
شکل ۲۸: مقایسه موقعیت موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب گرانش و هدف به صورت سه بعدی در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر



شکل ۲۹: مقایسه فرمان موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب گرانش در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر



شکل ۳۰: مقایسه فاصله ازدست دهی موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب گرانش در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر

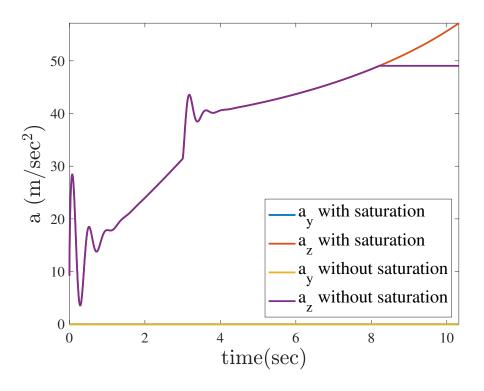


شکل ۳۱: مقایسه مقدار تلاش کنترلی موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب گرانش در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر

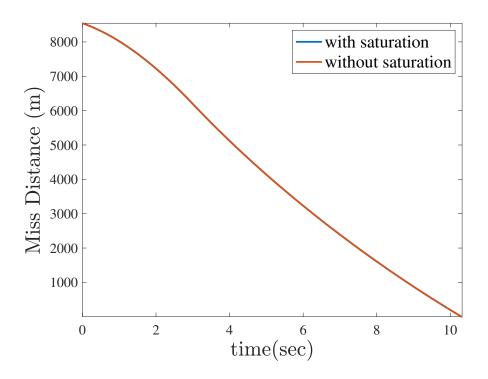
**۶.۱** بخش ج در این بخش محدود کننده شتاب ورودی به سیستم اضافه شده و نتایج آن مقایسه شده است.

جدول ۴: مقایسه فاصله ازدست دهی در حضور و عدم حضور محدود کننده

Saturation Mode	Miss Distance (m)
Off	0.6034
On	5.1746



شکل ۳۲: مقایسه فرمان موشک در حضور و عدم حضور محدود کننده در هدایت خط دید پایه همراه با مشتق گیر



شکل ۳۳: مقایسه فاصله ازدست دهی موشک در حضور و عدم حضور محدود کننده در هدایت خط دید پایه همراه با مشتق گیر

# فهرست تصاوير فهرست مطالب

1		' سوال اول	١
١	ل الف	۱۰۱ بخشر	
۵	ى ب	۲۰۱ بخشر	
٩	ى پ	۳۰۱ يخش	
۱۳		۴.۱ يخش	
١٧	ى ث	۵۰۱ بخشر	
۱۹	<i>ن</i> ج	۶.۱ بخشر	
	ساوير	ئھرست ت <u>ص</u>	ė
٢	ىيت موشک	۱ موقع	
٢	ىيت موشك	۲ وضع	
٣	ت موشک	•	
٣	ىيت ھدف	۴ موقع	
۴	ىيت ھدف	۵ وضع	
۴	ت هدف	۶ سرع	
۵	میت موشک با شرایط اولیه بهینه شده	٧ موقع	
۶	سیت موشک با شرایط اولیه بهینه شده	۸ وضع	
۶	ت موشک با شرایط اولیه بهینه شده	۹ سرع	
٧	میت موشک و هدف با شرایط اولیه بهینه شده ۲۰۰۰، ۰۰۰، ۰۰۰	۱۰ موقع	
٧	میت موشک و هدف به صورت سه بعدی با شرایط اولیه بهینه شده ۰۰۰۰۰	۱۱ موقع	
٨	میت موشک و هدف با شرایط اولیه بهینه شده همراه با مانور هدف	۱۲ موقع	
	میت موشک و هدف به صورت سه بعدی با شرایط اولیه بهینه شده همراه با	۱۳ موقع	
٨	و هدف ما د د د د د د د د د د د د د د د د د د	-	
٩	ىيت موشک در هدايت خط ديد پايه ٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠		
١ ۰	ىيت موشك در هدايت خط ديد پايه ٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠٠		
١ ۰	ت موشک در هدایت خط دید پایه ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰ ۰	۱۶ سرع	
11	میت موشک و هدف در هدایت خط دید پایه		
١١	میت موشک و هدف به صورت سه بعدی در هدایت خط دید پایه ۰۰۰۰۰	۱۸ موقع	

١٢	فرمان شتاب در هدایت خط دید پایه	19
١٢	فاصله ازدستدهی در هدایت خط دید پایه ۲۰۰۰،۰۰۰،۰۰۰،۰۰۰	۲۰
۱۳	موقعیت موشک در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر ۲۰۰۰،۰۰۰	71
14	وضعیت موشک در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر	77
14	سرعت موشک در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر ۲۰۰۰،۰۰۰	74
۱۵	موقعیت موشک و هدف در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر	74
	موقعیت موشک و هدف به صورت سه بعدی در هدایت خط دید پایه همراه با	70
۱۵	مشتقگیر	
18	فرمان شتاب در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر ۲۰۰۰،۰۰۰	78
18	فاصله ازدستدهی در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر ۲۰۰۰،۰۰۰	77
	مقایسه موقعیت موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب گرانش و هدف	77
۱٧	به صورت سه بعدی در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر ۲۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰	
	مقایسه فرمان موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب گرانش در هدایت	79
۱۸	خط دید پایه همراه با مشتقگیر	
	مقایسه فاصله ازدستدهی موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب	٣0
۱۸	گرانش در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر	
	مقایسه مقدار تلاش کنترلی موشک در حضور و عدم حضور جبرانساز شتاب	٣١
۱٩	گرانش در هدایت خط دید پایه همراه با مشتقگیر	
	مقایسه فرمان موشک در حضور و عدم حضور محدود کننده در هدایت خط دید	47
۲۰	پایه همراه با مشتقگیر	
	مقایسه فاصله ازدستدهی موشک در حضور و عدم حضور محدود کننده در هدایت	٣٣
۲۰	خط دید پایه همراه با مشتقگیر	
	ت جداول	
	ن جيدارون	تهرسد
۵	شرایط اولیه و فاصله ازدستدهی	١
٩	ضرایب حلقه هدایت و فاصله ازدستدهی	٢
۱۳	ضرایب حلقه هدایت و فاصله ازدستدهی همراه با مشتقگیر	٣
۱۹	مقایسه فاصله ازدستدهی در حضور و عدم حضور محدود کننده ۲۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰۰	*