李顺 固定翼无人机编队控制及应用

修改意见

第3 章 固定翼无人机编队控制器设计

1. 3. 3 实际应用时的考虑 作为论文标题不合适

第4章 编队控制仿真验证及分析

1. 使用MATLAB/Simulink 等工具对编队控制器进行数学仿真，再结合ROS/Gazebo 仿真环境对编队控制器进行动力学层面上的仿真，但论文没有交代两种仿真验证和仿真结果的关系；
2. 图4-8竖直平面控制量关系 横纵坐标错误；
3. 图4-14领机从机航迹角误差 图中“速度方向角位置误差”；
4. 图4-11至图4-14仿真图格式需要修改

第5章 编队控制飞行实验

1. 本章飞行试验的标题类似于工作报告，需要提炼出实验总体方案设计、总体功能、实验步骤以及实验方法、实验结果等标题提纲；
2. 个别章节无引言
3. 部分黑体标题无章节号

孙浩 固定翼无人机自主飞行控制技术研究

1. 图5-4整体控制方案示意图 格式不正确
2. 第5章固定翼无人机室外实际飞行试验本章飞行试验的标题类似于工作报告，需要提炼出实验总体方案设计、总体功能、实验步骤以及实验方法、实验结果等标题提纲；
3. 图5-5-至图5-10图中英文需要统一
4. 图中文字须统一格式
5. 无章节小结