Leader-follower method

两船跟随（LQR求解最优增益）

Q = diag([40, 40, 40, 1, 1, 1]);

K = 5.4031 0.0000 0.0000 43.4668 -0.0000 0.0000

-0.0000 5.4031 0.0000 -0.0000 43.4668 0.0000

0.0000 -0.0000 5.4031 0.0000 -0.0000 43.4668





长度误差



两船的控制力





Q = diag([20, 20, 20, 1, 1, 1]);







Q = diag([10, 10, 10, 1, 1, 1]);

K =

2.3166 -0.0000 -0.0000 23.3644 -0.0000 0.0000

0.0000 2.3166 -0.0000 0.0000 23.3644 -0.0000

-0.0000 0.0000 2.3166 -0.0000 0.0000 23.3644







编队效果对比，Lqr中的Q依次减小，K减小，编队效果变差



