**结题反馈**

哈泽辰

* 习惯角速度在机体系下表示，俯仰角速度、偏航角速度和滚转角速度，虽然我已经声明了在相机坐标系下，但是不符合习惯，建议改符号（要改成吗）
* 部分论文仿真图中没有标单位
* 老师对控制过程中多旋翼姿态和速度耦合这一点是否考虑到提出疑问，已经回答解决
* 应该考虑风扰动对伺服控制的影响
* 老师提出，一般在搜索目标时希望相机视角尽量大，而追踪过程中希望相机视角尽量小，所以应该考虑变焦。回答的是论文主要研究重点是控制算法部分，默认目标在图像坐标系坐标已经跟踪到，不研究搜索目标过程
* 质疑控制指令是否会超出多旋翼可以响应的范围。回答多旋翼模型输入已经考虑有饱和和死区
* 老师提出，仿真结果缺少目标初始在边缘的仿真过程。回答已经做过目标静止时阶跃输入的仿真过程，考虑到论文中写的是目标运动所以没有放到展示中。

总体上老师提问环节没有特别刁难