程序台账：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Scripts | 初始化 | All\_Para\_Init.m | 程序运行前需要整体的初始化，包括一下所有初始化脚本 |
| FTD\_All\_Para\_Init.m | FTD初始化 |
| DistObsv\_All\_Para\_Init.m | DOB初始化 |
| GeneralForceCtrl\_VBS\_All\_Para\_Init.m | 广义力控制器初始化(前馈控制器) |
| StateFeedbackCtrl\_All\_Para\_Init.m | 状态反馈控制器初始化 |
| 画图脚本 | FTD\_test\_m.m | FTD阶跃、斜坡和正弦波扰动结果的画图脚本，但是未用到 |
| FTD\_test\_tau\_w\_m.m | 扰动力输入FTD画图脚本 |
| DO\_test\_m.m | DOB画图脚本 |
| Test\_of\_GeneralForceCtro\_VBS\_Controller\_tau\_w\_m.m | 第三章画图脚本 |
| Test\_of\_StateFeedbackCtrl\_CP\_Controller\_m.m | 第四章画图脚本 |
| Test\_of\_Hover\_Controller\_m.m | 第五章画图脚本 |
| 函数脚本 | PublicFunc\_dead\_zone.m | 执行机构死区函数 |
| PublicFunc\_sgn.m | 多维符号函数 |
| PublicFunc\_sig.m | 多维sign函数 |
| REMUS\_FrameTrans.m | REMUS运动学模型 |
| REMUS\_DynEqn.m | REMUS动力学模型 |
| REMUS\_tau\_cp.m | 舵角到广义力 |
| REMUS\_tau\_VBS.m | 压载水质量到广义力 |
| FTD\_FirstOrder.m | 如名字 |
| FTD\_SecondOrder.m | 如名字 |
| FTD\_FrameTrans.m | 如名字 |
| DistbObsv\_AsyTime\_OutEqu.m | 如名字 |
| DistbObsv\_AsyTime\_StateEqu.m | 如名字 |
| DistbObsv\_FiniteTime\_OutEqu.m | 如名字 |
| DistbObsv\_FiniteTime\_StateEqu.m | 如名字 |
| DistbObsv\_FixedTime\_OutEqu.m | 如名字 |
| DistbObsv\_FixedTime\_StateEqu.m | 如名字 |
| GeneralForceCtrl\_VBS\_BallastPlanner.m | 如名字 |
| GeneralForceCtrl\_VBS\_FlowRateController.m | 如名字 |
| StateFeedbackCtrl\_CP\_Ff.m |  |
| StateFeedbackCtrl\_CP\_FS.m |  |
| StateFeedbackCtrl\_CP\_FLambda.m |  |
| StateFeedbackCtrl\_CP\_delta2.m |  |
| StateFeedbackCtrl\_CP\_tau\_fb2.m |  |
| Model | | REMUS\_OpenLoop\_Model.slx | 开环模型 |
| FTD\_test.slx | FTD各种扰动 |
| FTD\_test\_tau\_w.slx | FTD |
| Test\_of\_Wave\_Suction\_Force\_Observer\_in\_Asymptotic\_tau\_w.slx | AsyDOB |
| Test\_of\_Wave\_Suction\_Force\_Observer\_in\_Finite\_Time\_tau\_w.slx | FinDOB |
| Test\_of\_Wave\_Suction\_Force\_Observer\_in\_Fixed\_Time\_tau\_w.slx | FixDOB |
| Test\_of\_GeneralForceCtro\_VBS\_Controller\_tau\_w.slx | 第三章 |
| Test\_of\_StateFeedbackCtrl\_CP\_Controller.slx | 第四章 |
| Test\_of\_Hover\_Controller.slx | 第五章 |