

ADRC相关控制设计实验

1. 文件目录
2. 总体说明
3. 关键功能的实现
4. 相关文献

附加资源

3. 文件目录

例程目录: [安装目录]\RflySimAPIs\5.RflySimFlyCtrl\3.CustExps\e4_ADRC-CtrlExp

序号	实验名称	简介	文件地址
1	ADRC姿态控制器设计实验	<p>把系统的模型作用当做系统的内扰，那么它连同系统的外扰一起，均可作为对系统的扰动。这个补偿分量并不区分内扰和外扰，直接检测并补偿他们的总和作用—对系统的总扰动。</p> <p>由于这个分量的补偿作用，被控对象实际上被化成积分器串联型而易于构造出理想的控制器，这个补偿分量的补偿作用实质上是一种抗扰作用。因此我们将此控制器称为“自抗扰控制器”（ADRC）。</p> <p>本实验将对四旋翼的姿态作为控制目标，进行设计ADRC控制器设计实验包含有控制器搭建->SITL->HITL->实飞。</p>	1.AttitudeCtrl-ADRC\Readme.pdf

总体说明

关键功能的实现

相关文献

附加资源

官方文档: RflySim官方文档: <https://rflysim.com/doc/zh/>

社区交流: 加入RflySim技术交流群: 951534390

