

## はじめに

UAV の飛行制御系の目的は ,ミッションを達成することである . 従って望ましい精度で指示された経路を飛行することが必要になる . この要求を満たすため , 通常 3 重のループで飛行プログラムを構成する .

### 航法・誘導・制御ループ

航法コントローラはミッション目標から目標経路を生成する . 誘導コントローラは目標経路に沿って飛ぶための目標状態量を生成する . 安定化コントローラは , 与えられた目標状態量周りに機体を安定化する . 本章ではまず , 安定化コントローラ的设计手法について述べる .

---

[UAV の作り方へ戻る](#)