

АЛГОРИТМЫ НАВЕДЕНИЯ И СТАБИЛИЗАЦИИ МАЛОГО БЕСПИЛОТНОГО ПЛАНИРУЮЩЕГО ЛЕТАТЕЛЬНОГО АППАРАТА

Груммондз В. Т., Полищук М. А., Черторыжская С. С.
ОАО «ГНПП «Регион», г. Москва,
Россия

Рассматривается задача синтеза системы управления планирующего летательного аппарата (ПЛА) с крылом большого удлинения. Строится закон управления, позволяющий максимизировать дальность полета ПЛА с одновременным выполнением условий облета произвольного числа навигационных точек, расположенных на земной поверхности. Показано, что алгоритм наведения и стабилизации ПЛА с крылом большого удлинения может быть выбран так, что дальность полета будет не менее чем вдвое превышать дальность полета существующих ПЛА с крылом малого удлинения.