

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung und Übersicht	1
1.1 Aufgaben der Flugregelung	1
1.2 Architektur eines Flugregelungssystems	3
1.3 Algorithmen im Bordrechner	4
1.4 Digitaler Flugregler	5
Literatur	11
2 Flugmechanische Modellbeschreibung	13
2.1 Lineare Modelle	13
2.1.1 Längs- und Seitenbewegung	13
2.1.2 Dynamik von Sensoren und Aktuatoren	19
2.1.3 Windstörungen	22
2.1.4 Flugbereichsgrenzen	25
2.2 Transformationen für den Flugzustand	28
2.2.1 Zustandstransformation und praktische Anwendung	28
2.2.2 Diagonal- und Blockdiagonalform	31
2.3 Analyse der Flugeigenschaften	34
2.3.1 Eigenverhalten und Schwingungsformen	34
2.3.2 Steuerbarkeit und Beobachtbarkeit	37
Literatur	40
3 Sensoren und Flugzustandsbestimmung	41
3.1 Inertialsensoren und Magnetometer	41
3.1.1 Kreiselinstrumente und Drehratensensoren	41
3.1.2 Beschleunigungsmesser	44
3.1.3 Magnetfeldmessung	49
3.2 Strömungstechnische Sensoren	51
3.2.1 Fluggeschwindigkeit und Anströmung	51
3.2.2 Höhe und Vertikalgeschwindigkeit	52

3.3	Funknavigation	54
3.3.1	Positionsbestimmung in der Horizontalebene	54
3.3.2	Positionsbestimmung in drei Dimensionen	55
3.4	Inertialnavigation	59
3.4.1	Funktionsprinzip	59
3.4.2	Voraussetzungen und Beschränkungen	60
3.4.3	Navigationsfilter	62
	Literatur	67
4	Basisregelung	69
4.1	Stabilisierungsregler der Längsbewegung	70
4.1.1	Entwurfsmodell und Regler	70
4.1.2	Stabilisierungsregler und Trimmung	73
4.1.3	Verifikation mit der vollständigen linearen Längsbewegung	74
4.1.4	Kurvenkompensation	76
4.1.5	Stabilisierungsregler ohne Anstellwinkelmessung	78
4.2	Stabilisierungsregler der Seitenbewegung	82
4.2.1	Entwurfsmodelle und Reglerstruktur	82
4.2.2	Verifikation mit linearem Modell der Seitenbewegung	85
4.2.3	Rückführung der Querbeschleunigung	86
4.2.4	Integrierter Reglerentwurf	87
4.3	Vorgaberegler	89
4.3.1	Längsbewegung mit I-Anteil	90
4.3.2	Seitenbewegung mit Entkopplung	96
4.3.3	Seitenbewegung mit Vorfaktor	100
4.3.4	Vorgaberegler mit Lagelimitierungen	101
4.4	Spezifikationen und Reglerentwurf	101
4.4.1	Eigenwertvorgabe	101
4.4.2	Entwurfskompromiss	102
4.4.3	Control Anticipation Parameter	102
4.4.4	Reglereinstellung im Erprobungsflug	104
	Literatur	104
5	Einfache Autopiloten	105
5.1	Regelung für Geschwindigkeit und Rollwinkel	105
5.1.1	Geschwindigkeitsregelung	106
5.1.2	Regelung des Rollwinkels	109
5.2	Autopilot zur Höhen- und Kurshaltung	111
5.2.1	Höhenregelung	112
5.2.2	Kursregelung	115
5.3	Einfache Bahnfolge	117
5.3.1	Beschreibung der Sollbahn	118
5.3.2	Entwurfsmodell für die Bahnablage	119

5.3.3 Reglerstruktur und Reglerentwurf	120
5.3.4 Umschaltung zwischen Geradenstücken	122
Literatur	124
6 Lenkung und Bahnplanung	125
6.1 Bahnbeschreibung	126
6.1.1 Dubins Problem	126
6.1.2 Splines	128
6.2 Sollwertberechnung	130
6.2.1 Flachheit	130
6.2.2 Position als flacher Ausgang	130
6.3 Lenkung und Regelung	134
6.3.1 Bestimmung der Referenzposition	135
6.3.2 Nichtlineare Entkopplung	136
6.3.3 Gesamtsystem	138
6.4 Konstruktion von Trajektorien	140
6.4.1 Wegpunkttypen und Dubins Bahn	140
6.4.2 Höhen- und Geschwindigkeitprofil	142
6.4.3 Erweiterungen	146
Literatur	149
7 Anwendungsbeispiel	151
7.1 Lineare Modellierung	152
7.2 Reglerauslegung	153
7.3 Flugergebnisse	156
Literatur	156
Anhang A	157
Stichwortverzeichnis	181