

F 41 G

Ans.nr.: 2560/83

Int. ans.nr.: PCT/SE82/00317

Int. indleveringsdag: 06 okt 1982

Videreførelsesdag: 06 jun 1983

Indleveret: 06 jun 1983

Løbedag: 06 okt 1982

Alm. tilgængelig: 06 jun 1983

Prioritet: 08 okt 1981 SE 8105948

\*SAAB-SCANIA AKTIEBOLAG; Linköping,  
SE.

Opfinder: Bengt \*Skarman; SE.

Fuldmægtig: Patentbureauet Magnus Jensens  
Eftf.

Fremgangsmåde og apparat til styring af et  
aerodynamisk legeme med et målsøgende  
aggregat

S a m m e n d r a g .

2560-83

Et aerodynamisk legeme (M) forsynet med organer til styring i overensstemmelse med et styrevariabelt signal har et målsøgende aggregat (1), der afgiver et målesignal ( $\epsilon_m$ ) for legemets fejlsvinkel. For skæring med et mål (T) bestemmer en regneenhed (10), som virker på basis af relationer, der beskriver legemets aerodynamiske opførsel i forhold til målet, signalværdier ( $\hat{\sigma}$ ,  $\hat{\theta}$ ), der repræsenterer tilnærmelser til sigteliniens vinkelhastighed ( $\sigma$ ) og attitudeens vinkelhastighed ( $\dot{\theta}$ ). Indgangssignalet til regneenheden (10) er det styrevariable signal ( $u$ ,  $u_m$ ), som er afhængigt af den bestemte tilnærmelse ( $\hat{\sigma}$ ) af sigteliniens vinkelhastighed. På basis af de to signalværdier ( $\hat{\sigma}$ ,  $\hat{\theta}$ ) bestemmes en signalværdi ( $\hat{\epsilon}$ ), der repræsenterer en tilnærmelse til fejlsvinklen. En fejlsvinkeldifferenssignalværdi ( $\Delta\epsilon$ ) =  $\epsilon_m - \hat{\epsilon}$  bestemmes og tilbagekobles til regneenheden (10) til korrigerende af størrelser i de nævnte relationer.

2560-83

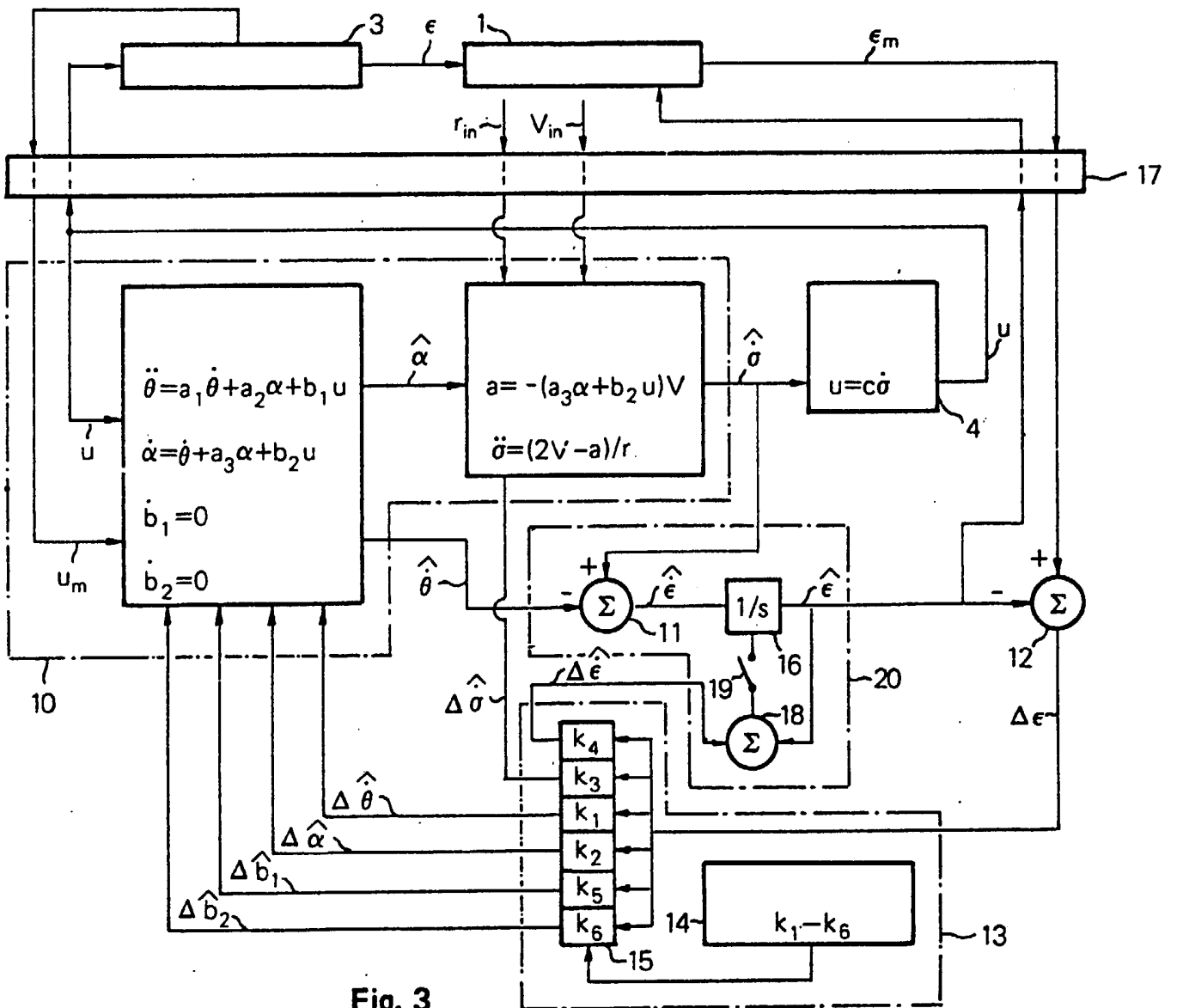


Fig. 3