

DÖRT ROTORLU HAVA ARACININ İRTİFA DENETİMİ İÇİN DOĞRUSAL OLMAYAN DENETLEYİCİ TASARIMI VE UYGULAMASI

Proje Yürütücüsü: Doç. Dr. Haluk GÖRGÜN

- **Destek Kaynağı:** BAPK
- **Süresi:** 1 Yıl
- **Bütçe:** 7.000 TL
- **Proje Ortakları:** YTÜ
- **Proje Ekibi:** Haluk Görgün, Tuğçe Oflaz, Türker Türker

Açıklama: Dört rotorlu hava aracının kontrolü, üç eksen den alınan doğrusal (x, y, z) ve açısal (ϕ, θ, ψ) yer değıştirme bilgisine dayanmaktadır. Bu projede, daha önce PVTOL hava aracına uygulanan kontrol yöntemi uygulanarak, aracın belirli bir irtifadaki oryantasyonu sağlanacaktır .

