

## 参考文献

- [1] <http://www.kepu.com.cn/gb/technology/robot/army/arm402.html>
- [2] <http://www.nuaa.edu.cn/xcbweb/schoolnews/quanguoshoujie.htm>
- [3] <http://adg.stanford.edu/mesicopter/ProgressReports/MesicopterProgressJul00.html>
- [4] <http://www.vectorsite.net/avplatfm.html#m2>
- [5] <http://www.draganfly.com/draganflyer3.php>
- [6] <http://www.rctoys.com/draganflyerxpro.php>
- [7] <http://www.keyence.co.jp/hobby/english/saucer.html>
- [8] [http://avia.russian.ee/vertigo/sik\\_cypher-r.html](http://avia.russian.ee/vertigo/sik_cypher-r.html)
- [9] [http://avia.russian.ee/vertigo/sik\\_cypher2-r.html](http://avia.russian.ee/vertigo/sik_cypher2-r.html)
- [10] 张明廉. 飞行控制系统. 北京: 航空工业出版社. 1994
- [11] 王崑玉. 直升机飞行控制系统. 北京: 航空工业出版社. 1994
- [12] A. 盖索乌 Γ. 梅耶尔斯. 直升机空气动力学. 1959, (超星图书馆)
- [13] Professor Roland siegwart, Hélicoptère indoor partie électronique informatique, 2003, ASL
- [14] Nick Sacco. How the dragonflyer flie. Rotory Magazine
- [15] Kim, H. Jin; Shim, David H. A flight control system for aerial robots: algorithms and experiments. *Control Engineering Practice* Volume: 11, Issue: 12, December, 2003
- [16] Egeland, O., M. Dalsmo and O. J. Sordalen (1996). Feedback control of a nonholonomic underwater vehicle with constant desired configuration. *International Journal of Robotics Research* Vol 15, 24 - 35.
- [17] Frazzoli, E., M. A. Dahleh and E. Feron (2000). Trajectory tracking control design for autonomous helicopters using a backstepping algorithm. In: *The American Control Conference*. Illinois, USA.
- [18] Prouty, R. W. (1995). *Helicopter Performance, Stability and Control*. Krieger Publishing Company, reprint with addition, original edition (1986). USA.
- [19] Johann Borenstein. The HoverBot C--An Electrically Powered Flying Robot. *Unpublished White Paper*
- [20] Cygnal Integrated Products, INC. 著, 潘琢金, 孙德龙, 夏秀峰译. C8051F 单片机应用解析. 北京: 北京航空航天大学出版社. 2002

- [21] 徐爱华, 彭秀华. 单片机高级语言 C51Windows 环境编程与应用. 北京: 电子工业出版社. 2001
- [22] 王晓明. 电动机的单片机控制. 北京: 北京航空航天大学出版社.
- [23] 马忠梅等. 单片机的 C 语言应用程序设计. 北京: 北京航空航天大学出版社
- [24] 宋子善, 沈为群. 无人直升机综合控制系统设计. 北京航空航天大学学报. 1999 年第 25 卷第 3 期
- [25] 姜长生, 郭树军等. 一种直升机的组合智能飞行控制系统的设计. 南京航空航天大学学报. 1999 年第二期
- [26] 唐永哲. 直升机控制系统设计. 北京: 国防工业出版社. 2000
- [27] 邱晓红等. 无人机发展趋势. 航空科学技术. 2000 年 1 月
- [28] 陈皓生等. 单片机在微型飞行器中的应用. 测控技术. 2001 年第一期
- [29] 国外无人机大全. 北京: 航空工业出版社. 1994 年
- [30] 潘新民, 王燕芳. 单片微型计算机使用系统设计. 人民邮电出版社. 1992, 7: 224
- [31] 宋子善, 沈为群. 无人直升机综合飞行控制系统设计. 北京航空航天大学学报. 1996 年 6 月第 25 卷第 3 期: 280
- [32] 潘琢金, 施国君. C8051Fxxx 高速 SOC 单片机原理及应用. 北京: 北京航空航天大学出版社. 2002
- [33] 张晓东编著. 无线电遥控模块、组件及应用. 北京: 新时代出版社. 2001 年 5 月第 1 版
- [34] [http://www.analog.com/UploadedFiles/Data Sheets/70885338ADXL20210b.pdf](http://www.analog.com/UploadedFiles/Data%20Sheets/70885338ADXL20210b.pdf)
- [35] [http://www.mil.ufl.edu/projects/avigator/pdf/tilt\\_sch.pdf](http://www.mil.ufl.edu/projects/avigator/pdf/tilt_sch.pdf)
- [36] <http://www.junun.org/MarkIII/datasheets/202Algorithm.pdf>
- [37] [www.electronic-engineering.ch](http://www.electronic-engineering.ch)
- [38] [www.murata.com](http://www.murata.com)
- [39] 康华光. 电子技术基础. 北京: 高等教育出版社. 1997
- [40] 万福君, 潘松峰. 单片微机原理系统设计与应用. 合肥: 中国科学技术大学出版社. 2001
- [41] J. 奥马利. 基本电路分析. 科学出版社. 2002