

## نگرش نوین به هندسه تعقیب و گریز با الهام از هدایت ناوبری تناسبی

جعفر حیرانی نوبری

استادیار، دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی، nobari@eetc.kntu.ac.ir

(تاریخ دریافت مقاله ۱۳۸۹/۷/۲، تاریخ پذیرش مقاله ۱۳۸۹/۹/۱۲)

**چکیده:** با الهام از قانون هدایت متناسب، معادلات حاکم بر هندسه تعقیب و گریز بین تعقیب کننده، موشک، و تعقیب شونده، هدف، در حالت کلی فضای سه بعدی بدست می آیند. این الهام در دستگاهی که برای نوشتن معادلات انتخاب نموده ایم خود را نشان داده است. چنانچه معادلات هندسه در گیری در دستگاههای دیگر نوشته شوند، پیچیدگی آنها عموماً منجر به مشکل شدن تحلیل چه به لحاظ کمی و چه به لحاظ کیفی می گردد. وقتی این معادلات در دستگاهی که ما آنرا دستگاه خط دید نامیده ایم، نوشته شوند، آنچنان ساده و گویا تر خواهد شد که هم برای تحلیل، ابزاری برنده بدست می دهند و هم برای پیشه‌های روش‌های پیشرفته‌تر در هدایت تعقیب، می‌توانند راهگشا باشند. بخصوص این مهم در تحلیل و دلالت روش PN بسیار جلوه می‌کند که اهم نتایج آمده است..

**کلمات کلیدی:** تعقیب و گریز، ناوبری تناسبی، صفحه در گیری، خط دید.

## New Insight in the Pursue-Escape Geometry by the Inspiration of PN Guidance

Jafar Heyrani Nobari

**Abstract:** By the inspiration of PN guidance law, the equations of the pursue-escape geometry in the general form of the three dimensional space, are derived. This inspiration shows itself in the coordination which is selected for deriving the equations. Whenever these equations are derived in the other coordination, the complexity causes the difficulty of the analysis and the insight. When the equations are derived in the coordination which we name the LOS coordination, these are became so easy and expressive that give skilled tools for analysis and can open the ways for proposal of the modern guidance law. In particular, this issue display in the analysis and the reasoning of the PN guidance law which the important results were given.

**Keywords:** Pursue-escape, Proportional Navigation, Surface of Confront

$$\begin{aligned} \text{سرعت دورانی دستگاه خط دید نسبت به اینرسی، } v_L & \text{ بیان سرعت هدف نسبت به اینرسی در دستگاه خط دید} \\ \text{بیان سرعت موشک نسبت به اینرسی در دستگاه خط دید، } v_m & \text{ مشتق نسبت به زمان بردار مربوطه از دید دستگاه خط دید} \\ \text{مشتق نسبت به زمان مؤلفه‌های بردار مربوطه که در دستگاه خط دید بیان شده است، } P^L r & \end{aligned}$$

میپذیرد، از اهمیت زیادی برخوردار است. این اهمیت هم برای کسانی است که می‌خواهند از این روش در هدایت استفاده کنند و هم برای کسانی که می‌خواهند مزایای این هدایت را بررسی کرده و احیاناً ایده جدیدی ارائه کنند.

**۱- مقدمه**  
ایده اصلی روش ناوبری تناسبی، سعی در صفر نگه داشتن سرعت دوران خط دید است. در ک آنچه با اعمال این ایده در ستاره‌برداری در گیری بین تعقیب شونده (هدف) و تعقیب کننده (موشک) صورت

همه مهمنتر تحلیل کیفی است که بر اساس معادلات ساده ولی کاملی که بدست آمده و بکمک مفهوم صفحه فاز و متغیرهای حالت، برای امکان‌سنجی برخورد ارائه گردیده است.

در این مقاله ابتدا در بخش ۲ ایده اصلی و فقط معادلات اساسی که را به ایجاد مختصات چسبیده به خط دید تشویق می‌کند، در صفحه، ارائه می‌گردد و در بخش ۳ مختصات خط دید در فضای تعریف می‌گردد. سپس در بخش ۴ معادلات در گیری بر حسب شتابها و معادلات حالت کلی در این مختصات به دست آمده و ارائه می‌گردد. آنگاه در بخش ۵ معادلات هندسه در گیری مستقل از سرعت‌ها داده می‌شوند. در بخش ۶ با توجه به معادلات به دست آمده، شرح کیفی برای درک آنها ارائه می‌شود. سپس در بخش ۷، چرازی قانون هدایت ناویری تنسی و اعمال آن به معادلات به دست آمده، آورده شده است.

## ۲- ایده اصلی مختصات چسبیده به خط دید در صفحه

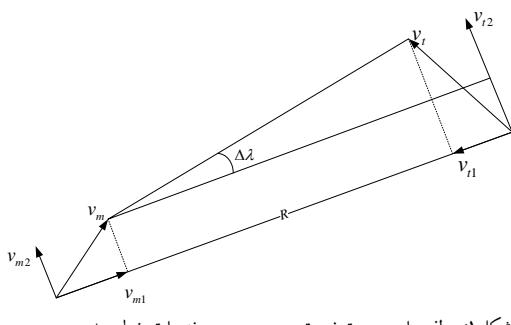
ابتدا حالت ساده حرکت در صفحه را طبق شکل ۱ مورد بررسی قرار می‌دهیم. یک محور مختصات خط دید در امتداد خط دید لحظه می‌گردد. محور دیگر نیز طبیعاً عمود بر آن خواهد بود. در شکل ۱ مولفه‌های سرعت هدف و موشک نسبت به مختصات اینترسی (مرجع)، در مختصات خط دید، به نمایش گذاشته شده‌اند. ضمناً شرایط تحول یافته، پس از یک فاصله زمانی کوچک نیز در شکل به نمایش در آمده است که در آن تغییرات زاویه خط دید و تغییرات فاصله موشک و

هدف نیز دیده می‌شوند. به این ترتیب روابط زیر قابل استنتاج است:

$$\tan \Delta \lambda = \frac{(v_{t2} - v_{m2})\Delta t}{R - (v_{t1} - v_{m1})\Delta t} \Rightarrow \\ \Delta t \rightarrow 0 \Rightarrow \Delta \lambda \rightarrow \frac{(v_{t2} - v_{m2})\Delta t}{R} \Rightarrow \\ \lambda = \frac{(v_{t2} - v_{m2})}{R} \quad (1)$$

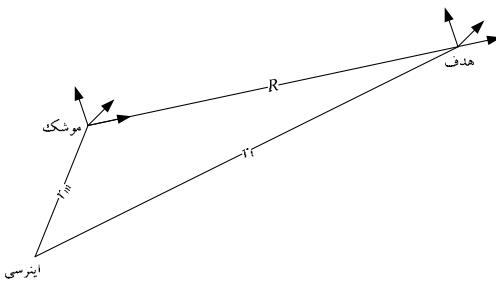
از طرف دیگر برای سرعت نزدیک شوندگی داریم:

$$v_c \square \dot{R} = v_{t1} - v_{m1} \quad (2)$$



شکل ۱: مولفه‌های سرعت نسبت به مرتع، در مختصات خط دید

عموماً معادلات در گیری بگونه‌ای بدست می‌آیند که درک عمیق آنچه اتفاق می‌افتد، مشکل می‌گردد [۱] و یا آنقدر ساده سازی افراطی صورت می‌پذیرد که نتایج، در رابطه با حالت کلی، مشکوک جلوه می‌کند [۲] و یا ممکن است نتایج حاصله در صفحه با آنچه واقعاً در فضا اتفاق می‌افتد دارای یک ارتباط شفاف به نظر نرسند [۳]. هنگامیکه بخواهیم مسئله را در  $t^*$  بعد به صورت کاربردی تر دنبال کنیم، این موضوع در گیری را مستقل از نوع الگوریتم هدایت پیگیری کنیم، این موضوع هم‌تر می‌شود. در بسیاری از مراجعی که به هدایت PN پرداخته‌اند تنها بررسی یک حالت خاصی از آن مد نظر قرار گرفته است و کمتر یک هندسه کلی برای در گیری و رسیدن به پارامترهای آن مشاهده می‌شود. تا جاییکه جستجوهای نگارنده تا زمان رسیدن به نتایج این نوشته، عاید نموده، [۲] اولین مقاله منتشر شده‌ای است که در آن رسمآ هدایت PN و بصورتی کاملاً کفی بیان گشته است. در [۴] این بیان به فضای سه بعدی تعمیم داده شده است و از مختصات مسیر موشک استفاده شده است. [۵] نیز اساس کار را بر مبنای [۴] گذارد و سعی نموده تا با نگاه لیپانوف رفتار سنجی کند که بدليل آنکه بودن از عبارات مثلثاتی زوایای متعدد از پیچیدگی رنج می‌برد. در [۶] هر چند یک محور را در راستای خط دید گرفته ولی چون در ادامه فقط به پایان در گیری متوجه شده، سرعت هدف را صفر گرفته و لذا موضوع از حالت کلی خارج گردیده است. در [۷] هرچند به تحلیل دو بعدی سنبده شده ولی چون بیان در مختصات اینترسی است باز هم عبارات مفصل مثلثاتی پیش آمده است. [۸] نیز بطور مشابه کار کرده با این تفاوت که سعی کرده حل بسته ارائه کند. در [۹] بطور مشابه آغاز گردیده ولی سعی در حل بر اساس "زمان رفتن" ( $t_{go}$ ) شده است. [۱۰] نیز مشابه است با این تفاوت که با ثابت گرفتن سرعت موشک و ایده انقباض، تابع تبدیل بدست آورده است. [۱۱] مختصات قطبی را در صفحه پیش گرفته و روش‌های بهینه را برای حلقة هدایت بر همین اساس ارائه نموده است. [۱۲] نیز دو بعدی دکارتی است ولی با فرض هدف بدون مانور حل بهینه ساده و برای هدف با مانور نیز حل بهینه مفصلی ارائه نموده است. [۱] و [۱۲] مختصات کروی را مبنای کار قرار داده‌اند و لذا معادلات در گیری نسبتاً پیچیده شده است. [۱۴] نیز سعی کرده به غیر از حرکت در صفحه، در فضا نیز معادلات در گیری را ارائه کند ولی چون هنوز مینما را بیان در دستگاه مرجع قرار داده، نمی‌تواند به عبارات ساده‌ای دست یابد. در اینجا، درست است که از PN الهام گرفته شده و در نتیجه مختصات چسبیده به خط دید، پیش کشیده شده است، ولی نهایتاً نگرش هندسی نسبتاً نوینی به کل موضوع در گیری ارائه شده است. از



شکل ۲: تعمیم مختصات خط دید به حالت کلی در فضا

بنابراین با توجه به تعییف سرعت داریم:

$$\begin{aligned} {}^L \underline{v}_t &= {}^L (P_L \underline{r}_t) = {}^L (P_L \underline{r}_t) + {}^L \underline{\omega}_{LL} \times {}^L \underline{r}_t = \\ {}^L \underline{v}_t &= P {}^L \underline{r}_t + {}^L \underline{\omega}_{LL} \times {}^L \underline{r}_t \end{aligned} \quad (8)$$

و به همین ترتیب

$$\begin{aligned} {}^L \underline{v}_m &= {}^L (P_L \underline{r}_m) = {}^L (P_L \underline{r}_m) + {}^L \underline{\omega}_{LL} \times {}^L \underline{r}_m = \\ {}^L \underline{v}_m &= P {}^L \underline{r}_m + {}^L \underline{\omega}_{LL} \times {}^L \underline{r}_m \end{aligned} \quad (9)$$

حال با جاگذاری ۷ در ۸، داریم:

$$\begin{aligned} {}^L \underline{v}_t &= P \left( {}^L \underline{r}_m + \begin{bmatrix} R \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right) + {}^L \underline{\omega}_{LL} \times \left( {}^L \underline{r}_m + \begin{bmatrix} R \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right) \\ &= {}^L \underline{v}_m + \begin{bmatrix} \dot{R} \\ p \\ q \\ r \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} R \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (10)$$

و به این ترتیب برای سرعت نسبی هدف و موشک بدست می‌آید:

$$\begin{aligned} {}^L \underline{v}_t - {}^L \underline{v}_m &= \begin{bmatrix} v_{t1} - v_{m1} \\ v_{t2} - v_{m2} \\ v_{t3} - v_{m3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{R} \\ rR \\ -qR \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (11) \quad (12) \quad (13)$$

حال توجه کنید که رابطه ۱۱ همان رابطه ۲ است که انتظار هم داشتیم. اما رابطه‌های ۱۲ و ۱۳ هر یک مشابه رابطه ۱ هستند که گویا با آمدن در فضای سرعت چرخش خط دید به دو مؤلفه تقسیم شده است. از طرف دیگر می‌بینید که  $p$  نیز فعلاً آزاد است و هنوز به هیچ چیز مربوط نیست. اما همین  $p$  هست که تعیین می‌کند، چه مقدار از سرعت چرخش خط دید در ۱۲ ظاهر شود و چه مقدار آن در ۱۳ که این بدلیل همان درجه آزادی است که در ابتدای همین بخش اشاره گردید.

به این ترتیب اگر سرعت هدف و موشک در راستای عمود بر خط دید (راستای ۱) با هم مساوی باشد، هیچ اصلاحی برای سرعت موشک در این راستا لازم نخواهد بود و به این ترتیب سرعت تعییرات زاویه خط دید، صفر خواهد بود. حال چون اساس روش ناوبری تناصی این است که سعی می‌کند تا این زاویه ثابت بماند، لذا حالت را که بردار سرعت موشک در چنین راستایی قرار گیرد که زاویه خط دید، نیازی به تعییر ندارد را، جهت ایده‌آل بردار سرعت موشک می‌داند و هر انحرافی از این حالت را انحراف بردار سرعت موشک از حالت ایده‌آل تلقی کرده و آنرا خطای نشانه‌روی می‌نامد<sup>۱</sup>.

$$\theta_{v_m} (\text{Ideal}) = \sin^{-1} \left( \frac{v_{t2}}{v_m} \right) \quad (3)$$

$$\theta_{v_m} = \sin^{-1} \left( \frac{v_{m2}}{v_m} \right) \quad (4)$$

$$HAE \triangleq \theta_{v_m} (\text{Ideal}) - \theta_{v_m} \quad (5)$$

### ۳- مختصات خط دید در فضا

در این بخش مختصات خط دید به حالت کلی در فضا تعمیم داده می‌شود. محور ۱ را دوباره روی خط دید گذارد (مطابق شکل ۲) ولی دو محور دیگر فعلاً آزاد در نظر گرفته می‌شوند. لذا سرعت چرخش مختصات خط دید نسبت به مختصات اینترسی را آزاد گرفته و مؤلفه‌های آنرا در همان دستگاه خط دید، بصورت زیر بیان می‌کنیم:

$${}^L (\underline{\omega}_{LL}) = [p \quad q \quad r]^T$$

در ادامه شکل ۲ را در نظر گرفته، از بردارهای مکان‌های نسبی آغاز نموده و به ارتباط سرعت چرخش خط دید و سرعتهای نسبی هدف و موشک پرداخته تا به روابط مشابه ۱ و ۲ مشابه فرض ۲ بعدی منجر گردد.

$$\begin{aligned} \underline{r}_t &= \underline{r}_m + \underline{R} \quad \Rightarrow \\ {}^L \underline{r}_t &= {}^L \underline{r}_m + \begin{bmatrix} R \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (7)$$

Head Angle Error<sup>۱</sup>

$$\begin{aligned} {}^L \underline{a}_t &= {}^L (P_I \underline{v}_t) = \\ {}^L (P_L \underline{v}_t) + {}^L \underline{\omega}_{LI} \times {}^L \underline{v}_t &= \\ P {}^L \underline{v}_t + {}^L \underline{\omega}_{LI} \times {}^L \underline{v}_t &= \\ \begin{bmatrix} \dot{v}_{t1} \\ \dot{v}_{t2} \\ \dot{v}_{t3} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} v_{t1} \\ v_{t2} \\ v_{t3} \end{bmatrix} &= \\ {}^L \underline{a}_t &= \begin{bmatrix} \dot{v}_{t1} + (v_{t3}q - v_{t2}r) \\ \dot{v}_{t2} + (v_{t1}r - v_{t3}p) \\ \dot{v}_{t3} + (v_{t2}p - v_{t1}q) \end{bmatrix} \quad (18) \\ {}^L \underline{a}_t &= \begin{bmatrix} a_{t1} \\ a_{t2} \\ a_{t3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{v}_{t1} + (v_{t3}q - v_{t2}r) \\ \dot{v}_{t2} + (v_{t1}r - v_{t3}p) \\ \dot{v}_{t3} + (v_{t2}p - v_{t1}q) \end{bmatrix} \quad (19) \\ {}^L \underline{a}_t &= \begin{bmatrix} a_{t1} \\ a_{t2} \\ a_{t3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{v}_{t1} + (v_{t3}q - v_{t2}r) \\ \dot{v}_{t2} + (v_{t1}r - v_{t3}p) \\ \dot{v}_{t3} + (v_{t2}p - v_{t1}q) \end{bmatrix} \quad (20) \end{aligned}$$

و به طور مشابه برای شتاب موشک نیز داریم:

$$\begin{aligned} {}^L \underline{a}_m &= \begin{bmatrix} a_{m1} \\ a_{m2} \\ a_{m3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{v}_{m1} + (v_{m3}q - v_{m2}r) \\ \dot{v}_{m2} + (v_{m1}r - v_{m3}p) \\ \dot{v}_{m3} + (v_{m2}p - v_{m1}q) \end{bmatrix} \quad (21) \\ {}^L \underline{a}_m &= \begin{bmatrix} a_{m1} \\ a_{m2} \\ a_{m3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{v}_{m1} + (v_{m3}q - v_{m2}r) \\ \dot{v}_{m2} + (v_{m1}r - v_{m3}p) \\ \dot{v}_{m3} + (v_{m2}p - v_{m1}q) \end{bmatrix} \quad (22) \\ {}^L \underline{a}_m &= \begin{bmatrix} a_{m1} \\ a_{m2} \\ a_{m3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{v}_{m1} + (v_{m3}q - v_{m2}r) \\ \dot{v}_{m2} + (v_{m1}r - v_{m3}p) \\ \dot{v}_{m3} + (v_{m2}p - v_{m1}q) \end{bmatrix} \quad (23) \end{aligned}$$

حال با توجه به اینکه دستگاه مختصات خط دید را طوری تعریف کردیم که  $q=0$  شود، عبارت‌های بالا به صورت زیر ساده می‌شوند:

$$a_{t1} = \dot{v}_{t1} - v_{t2}r \quad (24)$$

$$a_{t2} = \dot{v}_{t2} + (v_{t1}r - v_{t3}p) \quad (25)$$

$$a_{t3} = \dot{v}_{t3} + v_{t2}p \quad (26)$$

$$a_{m1} = \dot{v}_{m1} - v_{m2}r \quad (27)$$

$$a_{m2} = \dot{v}_{m2} + (v_{m1}r - v_{m3}p) \quad (28)$$

$$a_{m3} = \dot{v}_{m3} + v_{m2}p \quad (29)$$

عبارت‌های بدست آمده ۲۶ تا ۲۹ عبارتهای خواهد بود که برای بدست آوردن معادلات حالت در مختصات خط دید در روش ناویری تنسی و یا در هر روش هدایتی دیگری می‌توانند مورد استفاده قرار گیرند. در ادامه عناصر اصلی سیستم در گیری را مرور کرده و یادآوری می‌کنیم.

شتاب هدف در هر لحظه، ورودی سیستم در گیری تلقی می‌شود و لذا در معادلات ۲۴ تا ۲۶ سه مؤلفه شتاب هدف ورودی محسوب می‌شوند و سه مؤلفه سرعت هدف، سه حالت سیستم در گیری اند که با انگرال‌گیری بدست می‌آیند. اما چنانچه توجه دارید،  $r$  و  $p$  نیز باید تعیین گردد که کمی جلوتر نحوه بدست آوردن آنها نیز شرح داده خواهد شد.

حال توجه می‌کنیم که در حقیقت، هر روش یا قانون هدایت، باید شتاب موشک را بر حسب متغیرهای حالت دیگر و شتاب هدف، بیان

حال، اگر علاوه‌بایشیم که سرعت چرخش خط دید در یک متغیر خلاصه شود و نه در دو متغیر، از درجه آزادی مزبور استفاده نموده و  $q$  را متعدد با صفر در نظر گرفته و به این ترتیب تکلیف دو محور عمود بر خط دید که در مختصات خط دید هنوز مشخص نبودند، تعیین می‌گردد.

**تعییر هندسی و فیزیکی این انتخاب:** وضعیت در صفحه را دوباره بخاطر آورید، خط دید همواره در آن صفحه می‌چرخید و باقی می‌ماند و بردار سرعت چرخش خط دید نیز، همواره بر آن صفحه عمود بود. در حالت کلی فضایی نیز در هر لحظه، چنین صفحه‌ای وجود دارد، یعنی، صفحه‌ای هست که بردار سرعت چرخش خط دید بر آن عمود است. به همین دلیل محور‌ای مختصات خط دید را طوری انتخاب می‌کنیم که با محور ۱، این صفحه را تشکیل دهن. این صفحه را از این پس صفحه در گیری می‌نامیم: به این ترتیب ۲ همان سرعت لحظه‌ای چرخش خط دید ( $\lambda$ ) در فضا خواهد شد با این تفاوت که حالا در فضا صفحه در گیری در حال چرخش است و دیگر ثابت نیست و  $p$  سرعت لحظه‌ای چرخش همین صفحه خواهد بود. به عبارت دیگر بردار چرخش خط دید که بیانش در دستگاه خط دید به صورت  $(0, 0, r = \lambda)$  است، در فضا با سرعت  $p$  در حال چرخش خواهد بود. توجه کنید که به این ترتیب محور ۳ مختصات خط دید نیز همواره متنطبق بر بردار سرعت چرخش خط دید است. توجه کنید که با صفر گذاردن  $q$ ، مؤلفه سوم سرعتهای هدف و موشک همواره با هم مساوی خواهد ماند و این را انتظار داشتیم چون قرار نیست در این صفحه چرخشی صورت گیرد. به این ترتیب می‌توان نتایج این انتخاب را به صورت سه رابطه زیر خلاصه کرد:

$$\dot{R} = v_{t1} - v_{m1} \quad (15)$$

$$r = \lambda = \frac{v_{t2} - v_{m2}}{R} \quad (16)$$

$$v_{t3} \equiv v_{m3} \quad (17)$$

## ۴- معادلات شتابها و معادلات حالت کلی در مختصات خط دید

در این قسمت نیز ابتدا معادلات شتابها را بر حسب مؤلفه‌های سرعتها، بیان شده در مختصات خط دید، به طور کلی بدست می‌آوریم. ابتدا شتاب هدف:

$$\begin{aligned} \dot{v}_{t2} - \dot{v}_{m2} &= -(v_{t1} - v_{m1})r + a_{t2} - a_{m2} \Rightarrow \\ \frac{d}{dt}(Rr) &= -\dot{R}r + a_{t2} - a_{m2} \Rightarrow \\ \dot{r}R &= -2\dot{R}r + a_{t2} - a_{m2} \\ \dot{r} &= \left( -2\frac{\dot{R}}{R} \right)r + \frac{a_{t2} - a_{m2}}{R} \end{aligned} \quad (41)$$

در محور سوم چون همواره داریم:  $v_{t3} = v_{m3}$  لذا معادله حالتی را تنتیجه نداده بلکه فقط همان رابطه ۳۹ پدست خواهد آمد.  
به این ترتیب می‌توان مشخصات نسبی هدف و موشک را همراه با مشخصه‌های مشخصات خط دید، در روابط زیر خلاصه نمود. به عبارت بهتر روابط ۳۱ تا ۳۹ به نوعی در روابط زیر خلاصه شده اند،  
 $\ddot{R} = r^2 R + (a_{t1} - a_{m1})$   
 $\dot{r} = \left( -2\frac{\dot{R}}{R} \right)r + \frac{(a_{t2} - a_{m2})}{R} \quad (42)$   
 $p = \frac{(a_{t3} - a_{m3})}{Rr}$   
به طوریکه می‌توان ابتدا اینها را حل کرد و در صورت نیاز به سرعتهای هدف و موشک بقیه روابط ۳۱ تا ۳۶ را حل نمود.  
شتاپهای راستای ۱، ۲ و ۳ را بر ترتیب شتاب طولی، شتاب جانبی در صفحه در گیری (شتاب جانبی در گیری) و شتاب جانبی عمود بر صفحه در گیری (شتاب بیرون در گیری) می‌نامیم.

## ۶- درک کیفی معادلات در گیری

درک کیفی روابط ۴۲ از اهمیت و پژوهای برخوردار است. توجه کنید که تمامی آنچه به در گیری در فضای سه بعدی مربوط است، یکی فاصله دید، ۵۰م بی‌هیچ تقریبی به سه متغیر خلاصه شده است. یکی فاصله دید، ۵۰م سرعت چرخش خط دید و سوم سرعت چرخش صفحه در گیری. به علاوه روشن است که آنچه به "گرفن" (موسک هدف را)، مربوط است، فقط به دو متغیر اول و به دو معادله اول بر می‌گردد و به معادله سوم ربطی ندارد.

ابتدا بنگرید که اگر در معادله اول،  $r$  را موقتاً ثابت بگیرید، معادله اول، القاگر یک سیستم با دو قطب متقاضان یکی پایدار و دیگری ناپایدار با اندازه  $|r|$  است که برآیند شتابهای طولی، ورودی سیستم محاسبه می‌گردد. حال چنانچه متوسط این ورودی را قابل صرف نظر بگیرید، بازی شرایط اولیه در گیری گوناگون، مسیرهای حالت در صفحه فاز به دو گونه اساسی که در شکل ۳ نمایش داده شده است، تفکیک

کند. پس سه مؤلفه شتاب موشک نیز در معادلات ۲۷ تا ۲۹ توسط قانون هدایت معلوم خواهد شد و نوعی ورودی به این معادلات حالت تلقی می‌شوند که سه مؤلفه سرعت موشک حالت‌های آن خواهد بود. اما باز هم این وقتی صحیح است که  $p$  و  $R$  نیز معلوم باشند.  
آنچه همواره از معادله ۱۶ و ۱۵ بر حسب مؤلفه‌های سرعتها بدست می‌آید و لذا مشکلی نخواهد بود. برای محاسبه  $p$ ، دو معادله ۲۹ و ۲۶ را از هم کم می‌کنیم و با توجه به رابطه ۱۷ بدست می‌آید:

$$p = \frac{a_{t3} - a_{m3}}{v_{t2} - v_{m2}} = \frac{a_{t3} - a_{m3}}{Rr} \quad (30)$$

حال می‌توان معادلات حالت سیستم در گیری، در مشخصات خط دید را برای هر قانون هدایت دلخواه به صورت زیر نوشت:

$$\dot{v}_{t1} = v_{t2}r + a_{t1} \quad (31)$$

$$\dot{v}_{t2} = -v_{t1}r + v_{t3}p + a_{t2} \quad (32)$$

$$\dot{v}_{t3} = -v_{t2}p + a_{t3} \quad (33)$$

$$\dot{v}_{m1} = v_{m2}r + a_{m1}(GL) \quad (34)$$

$$\dot{v}_{m2} = -v_{m1}r + v_{m3}p + a_{m2}(GL) \quad (35)$$

$$\dot{v}_{m3} = -v_{m2}p + a_{m3}(GL) \quad (36)$$

$$\dot{R} = v_{t1} - v_{m1} \quad (37)$$

$$r = \frac{v_{t2} - v_{m2}}{R} \quad (38)$$

$$p = \frac{a_{t3} - a_{m3}}{Rr} \quad (39)$$

که در آن  $a_{m1}(GL)$  مؤلفه‌های شتاب موشک طبق دستور اعمالی توسط قانون هدایت است.

## ۵- معادلات هندسه در گیری مستقل از سرعت‌ها

حال در ادامه سعی خواهد شد، معادلات حالت موقعیت نسبی موشک-هدف که مسئله اصلی در گیری است، بدست آید. ابتدا توجه کنید که از کم کردن ۳۱ از ۳۴ بدست می‌آید:

$$\begin{aligned} \ddot{R} &= (v_{t2} - v_{m2})r + a_{t1} - a_{m1} \\ \mapsto \quad \dot{R} &= r^2 R + a_{t1} - a_{m1} \end{aligned} \quad (40)$$

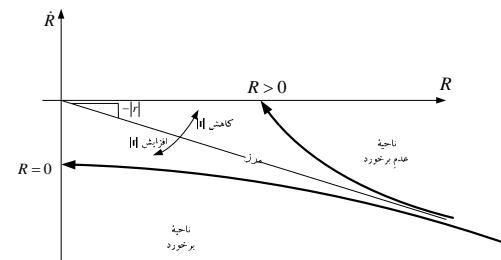
دینامیک خطای  $v_{t2} - v_{m2}$  را نیز بگونه مشابه با کم کردن ۳۵ از ۳۲ بدست آورده که به معادله حالت ۲ خواهد رسید:

می‌گرددند. توجه داریم که معمولاً شرایط اولیه شروع در گیری به صورت زیر است:

$$\begin{aligned} R(0) &= R_0 > 0 \\ -\dot{R}(0) &= V_{cl}(0) > 0 \end{aligned} \quad (43)$$

یعنی هدف جلوی روی موشک است و موشک بگونه‌ای پرتاپ می‌شود که موشک در حال نزدیک شدن به هدف است ولذا شرایط اولیه در گیری از ربع چهارم است.

همانگونه که در شکل ۳ نیز آمده، روشن است که هر قدر  $|r|$  کوچکتر گردد، شرایط اولیه‌ای که شروع از آنها به برخورد ( $R = 0$ ) منجر می‌شود، وسیعتر می‌گردد.



شکل ۳: مسیرهای حالت در صفحه فاز بازی شرایط اولیه در گیری گوناگون

هدایت ناویری تنسی نیز بطور طبیعی بر همین اصل استوار است و لذا تمام سعی خود را روی کوچک و یا صفر کردن  $|r|$  متمرکز می‌کند. به این ترتیب همواره شرایط موجود بگونه‌ای تغییر داده می‌شود که اگر داخل ناحیه برخورد نیستیم، با وسیعتر شدن این ناحیه، احتمال اینکه در ناحیه برخورد قرار گیریم، بیشتر شده و اگر هم که داخل ناحیه برخورد هستیم، احتمال خروج از این ناحیه را هر چه کمتر کنند.

این هدف (کوچک و یا صفر نمودن  $|r|$ ) نیز به معادله دوم در گیری مربوط است که در ادامه به بررسی آن می‌پردازیم.

معادله دوم برای ورودی صفر، ناپایدار است چرا که چنانچه پیش از این نیز اشاره شد، عموماً شرایط اولیه در گیری بگونه‌ای است که  $\dot{R}$  منفی بوده و شرایط به صورت نزدیک شوندگی است ولذا قطب این سیستم، سمت راست است و این یعنی  $z = 0$  (هر  $r^2 < 0$ ) که شروع کرد، افزایش یافته و به صفر میل نخواهد نمود. بالاتر دیدیم که این برای معادله اول به این معنی است که مسیر حالت عدم برخورد در شکل ۳ طی خواهد شد، بطوریکه هیچگاه به  $R = 0$  نخواهیم رسید ولذا برخورد صورت نمی‌پذیرد. به این ترتیب خواهیم دید که دستور هدایت ناویری تنسی که در قسمت بعد بررسی می‌گردد، برای پایدارسازی این معادله یک پیشنهاد کاملاً طبیعی است.

## ۷- بدست آوردن معادلات برای هدایت

### ناویری تنسی

دستور هدایت ناویری تنسی می‌خواهد که شتاب عمود بر خط دید موشک بصورت زیر باشد:

$$a_c = N \cdot \underline{\lambda} \times \underline{V}_{cl} \quad (44)$$

$${}^L a_c = N \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ r \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -\dot{R} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -N \dot{R} r \\ 0 \end{bmatrix} \quad (45)$$

و برای شتاب در راستای خط دید بسیار ساده بیان می‌شود:

$$a_{m2} = -N \dot{R} r \quad (46)$$

$$a_{m3} = 0 \quad (47)$$

با جاگذاری ۴۶ در ۴۳ بدست می‌آید:

$$\dot{r} = \left( -2 \frac{\dot{R}}{R} \right) r + \frac{(a_{t2} + N \dot{R} r)}{R} \Rightarrow$$

$$\dot{r} = \left( (N - 2) \frac{\dot{R}}{R} \right) r + \frac{a_{t2}}{R} \quad (48)$$

توجه دارید که حالا برای  $N \geq 2$  سیستم از ناپایداری ذاتی بیرون آمده و میتوان به برخورد امیدوار بود. اما برای  $N=2$  هنوز سیستم به لحاظ ورودی-خروجی ناپایدار است ولی برای  $N > 2$  سیستم به لحاظ ورودی-خروجی نیز پایدار شده و قطب آن سمت چپ قرار خواهد گرفت. ضمناً توجه کنید که  $a_{t2}$  یک ورودی آزاد تلقی می‌شود که به مانور هدف بستگی دارد.

در ادامه توجه کنید که با جاگذاری ۴۷، برای  $p$  نیز خواهیم

داشت:

$$p = \frac{a_{t3}}{R r} \quad (49)$$

دستور ۴۵ برای  $a_{m2}$  نیز ۰ را پیشنهاد می‌دهد، لذا اگر فرض کنیم

که دقیقاً از این دستور پیروی شود، برای  $R$  نیز خواهیم داشت:

$$\ddot{R} = r^2 R + a_{t1} \quad (50)$$

## ۸- نتایج و پیشنهادات

با ابتکاری که در تعریف دستگاهها صورت پذیرفت و بویژه مفهوم صفحه در گیری که در اینجا برای اولین بار تعریف گردید، نوع نگرشی

- [8] Becker K., "Closed-form solution of pure proportional navigation", Aerospace and Electronic Systems, IEEE Transactions on, vol. 26 Issue 3, May 1990 p526 -533
- [9] Shukla, U.S.; Mahapatra, P.R., "Generalized linear solution of proportional navigation", Aerospace and Electronic Systems, IEEE Transactions on, vol 24 Issue 3, May 1988 p231 -238
- [10] Jianwei Wang; Xueshu Xie, "A derivation of pure proportional navigation", American Control Conference, Proceedings of the 1999, vol. 6, 2-4 June 1999, p3758-3759
- [11] Ciann-Dong Yang; Fei-Bin Hsiao; Fang-Bo Yeh, "Generalized guidance law for homing missiles", Aerospace and Electronic Systems, IEEE Transactions on, vol. 25 Issue 2, March 1989 p197 -212
- [12] Pin-Jar Yuan, "Optimal guidance of proportional navigation", Aerospace and Electronic Systems, IEEE Transactions on, vol. 33 Issue 3, July 1997 p1007 -1012
- [13] Siouris G. M., "Missile Guidance and Control Systems", Springer-Verlog Publisher, 2004.
- [14] Yanushevsky R., "Modern Missile Guidance", Taylor & Francis group, LLC, 2008.

ایجاد گردید که مشکل اساسی در تحلیل دینامیک در گیری در فضای سه بعدی حل گردید.

درست است که در ابتدا، برای رسیدن به این تحلیل، از روش هدایت تناسبی الهام گرفته شد، ولی آنچه برای معادلات حاکم بر هندسه در گیری بدست آمد، عام بوده و مستقل از روش هدایتی است. با این معادلات، برای حالت کلی فضایی، شرط برخورد مربوط به روش تناسبی کاملاً اثبات گردید.

با این نگرش نوین، امکان تحلیل در مورد شرایط برخورد و یا گریز روی اهداف با منورهای گوناگون و تعییب گر با روش‌های گوناگون هدایتی، بصورت کاملاً تحلیلی و کلی بوجود آمده است که از اهمیت فوق العاده ای برخوردار است.

امکان ارائه روش‌های دیگر هدایتی برای در گیری مؤثرتر و ارزیابی آنها بوجود آمده است.

امکان تحلیل هر چه ساده‌تر سیستمهای هدایت و کنترلی موجود و حتی شاید طراحی سیستمهای جدید، بدون استفاده از شبیه‌سازی‌های پیچیده بوجود آمده است.

والحمد لله رب العالمين.

## مراجع

- [1] Ciann-Dong; Yang chi-ching, "Analytical solution of 3D true proportional navigation", Aerospace and Electronic Systems, IEEE Transactions, on, vol. 32 Issue 4, Oct. 1996, p1509 -1522
- [2] Yuan C. L., "Homing and Navigation Courses of Automatic Target-Seeking Devices", Journal of Applied Physics, vol. 19 Dec 1948, p1122-1128
- [3] Zarchan P., "Tactical and Strategic Missile Guidance", Published by AIAA Inc., 4th Edition 2002.
- [4] Adler, Fred P., "Missile Guidance by Three-Dimensional Proportional Navigation", Journal of Applied Physics, May 1956.
- [5] Seong-Ho Song; In-Joong Ha, "A Lyapunov-like approach to performance analysis of 3-dimensional pure PNG laws", Aerospace and Electronic Systems, IEEE Transactions on, vol. 30 Issue 1, Jan. 1994 p238 -248
- [6] Murtaugh; Stephen A., "Fundamentals of proportional navigation, Spectrum, IEEE, Dec 1966.
- [7] Ghose D., "On the generalization of true proportional navigation", Aerospace and Electronic Systems, IEEE Transactions on, vol. 30 Issue 2, April 1994, p545-555