控制与决策
Control and Decision

控制与决策 » 2013, Vol. 28 » Issue (8): 1200-1206 DOI:

基于滤波反演法的参数不确定自动引导车的运动控制

崔明月[1],孙棣华[2],李永福[3,4],廖孝勇[5]

1. 南阳师范学院
2. 重庆大学自动化学院；信息物理社会可信服务计算教育部重点实验室（重庆大学）
3. 重庆邮电大学
4. 信息物理社会可信服务计算教育部重点实验室
5. 重庆大学

Kinematic control algorithm for AGV with parameter uncertainties based on filtering backstepping

Cui-mingyue [1], [1],Yongfu LI[1],[1],