

控制与决

Control and Decision

首页

期刊介绍 编委会 投稿须知

稿件流程

期刊订阅

联系我们

留言板

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

论文

最新目录|下期目录|过刊浏览|高级检索

◀◀ 前一篇 | 后一篇 ▶▶

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,

摘要 图/表 参考文献 相关文章 (15)