



线性多智能体系统在固定和切换拓扑下的领航跟随控制

宋莉, 伍清河, 王垚, 王寅秋

北京理工大学 自动化学院

Leader-following consensus of linear multi-agent systems under fixed and switching topologies

SONG Li, WU Qing-he, WANG Yao, WANG Yin-qiu

School of Automation, Beijing Institute of Technology

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(0\)](#)

[相关文章 \(13\)](#)