



非完整移动机器人群体的优化蜂拥控制

陈世明¹, 聂森², 谢竟², 杨辉³, 方华京⁴

1. 华东交通大学电气学院; University of Essex, United Kingdom

2. 华东交通大学

3. 华东交通大学电气与工程学院

4. 华中科技大学 控制科学与工程系

Optimal flocking control of nonholonomic mobile robot swarm

[摘要](#) | [图/表](#) | [参考文献\(0\)](#) | [相关文章\(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn