



基于反馈增益的AUV稳定神经网络反步变深控制

陈子印¹, 王宏健¹, 边信黔¹, 贾鹤鸣²

1. 哈尔滨工程大学 自动化学院
2. 东北林业大学 机电工程学院

Stable Neural Network Backstepping for Diving Control of AUV based

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献 \(0\)](#)

[相关文章 \(14\)](#)

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