



## 基于改进主从控制结构的海洋机器人零航速减摇鳍系统

高妍南<sup>1</sup>, 金鸿章<sup>2</sup>, 周生彬<sup>3</sup>

1. 黑龙江科技大学电气与信息工程学院, 哈尔滨150025

2. 哈尔滨工程大学自动化学院, 哈尔滨150001

3. 哈尔滨师范大学数学科学学院, 哈尔滨150025

Zero-speed fin stabilizer system of marine robot based on modified master slave control structure

GAO Yan-nan<sup>1,2</sup>, JIN Hong-zhang<sup>2</sup>, ZHOU Sheng-bin<sup>3</sup>

1. College of Electrical and Technology, Heilongjiang Science and Technology University, Harbin 150025

2. College of Automation, Harbin Engineering University, Harbin 150001

3. College of Mathematics, Harbin Normal University, Harbin 150025

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(0\)](#)

[相关文章\(1\)](#)