

论文与报告

无缆自治水下机器人控制方法研究

[刘健](#) [于闯](#) [刘爱民](#)

()

Abstract 以成功研制的无缆自治水下机器人(AUV)为基础,对其航行控制和定位控制方法进行了较详细的分析.同时介绍了它的推进器布置、控制系统结构、推力分配等方法.最后展示了它的运行实验结果.??

Keywords [AUV; 航行控制; 定位控制; 推力分配](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24