



计算机应用 » 2014, Vol. 34 » Issue (2): 605-609 DOI:

[行业与领域应用](#)

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[« 前一篇](#) | [后一篇 »](#)

基于高度计信息处理的欠驱动无人水下航行器地形跟踪控制

严浙平, 邓力榕, 孙海涛

哈尔滨工程大学 自动化学院, 哈尔滨 150001

Bottom-following control for underactuated unmanned underwater vehicle based on altimeter information processing

YAN Zheping, DENG Lirong, SUN Haitao

College of Automation, Harbin Engineering University, Harbin Heilongjiang 150001, China

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

?

版权所有 ©2005 - 2009
地址: 四川成都237信箱 (武侯区)《计算机应用》编辑部(610041)
电话: 028-85224283-803
E-mail: bjb@joca.cn

[服务条款](#) | [隐私声明](#)

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

蜀ICP备05010208号