

控制与决策

Control and Decision

投稿须知 首页 期刊介绍 编委会 稿件流程 期刊订阅 联系我们

控制与决策 » 2014, Vol. 29 » Issue (6): 1076-1082 DOI: 10.13195/j.kzyjc.2013.0353

最新目录|下期目录|过刊浏览|高级检索

◀◀ 前一篇 | 后一篇 ▶▶

四旋翼无人机 L_1 自适应块控反步姿态控制器设计

甄红涛, 齐晓慧, 李杰, 苏立军, 田庆民

军械工程学院无人机工程系,石家庄050003.

Quadrotor UAV L_1 adaptive block backstepping attitude controller

ZHEN Hong-tao, QI Xiao-hui, LI Jie, SU Li-jun, TIAN Qing-min

Department of UAV Engineering, Ordnance Engineering College, Shijiazhuang 050003, China.

图/表 参考文献(19) 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