



一种面向多无人机协同感知的分布式融合估计方法

Distributed fusion estimation algorithm for multi-UAVs cooperative sensing

[摘要](#) | [图/表](#) | [参考文献\(0\)](#) | [相关文章\(3\)](#)

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