

控制与决策

Control and Decision

首页 期刊介绍 编 委 会 投稿须知 稿件流程 期刊订阅 联系我们 留 言 板 English

控制与决策 » 2012, Vol. 27 » Issue (4): 613-617 DOI:

文 最新目录| 下期目录| 过刊浏览| 高级检索

◀◀ 前一篇 | 后一篇 ▶▶

基于滤波反步法的无人直升机轨迹跟踪控制

周洪波1,裴海龙1,贺跃帮2,赵运基2

1. 华南理工大学

1. TRELL

Trajectory tracking control of unmanned helicopter via filtering backstepping

ZHOU Hong-bo,PEI Hai-long,HE Yye-bang,ZHAO Yun-ji

摘要 图/表 参考文献(15) 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