



基于单目视觉的微型空中机器人自主悬停控制

张洪涛, 李隆球, 张广玉, 王武义

哈尔滨工业大学机电工程学院, 哈尔滨150001.

Autonomous hovering control based on monocular vision for micro aerial robot

ZHANG Hong-tao, LI Long-qiu, ZHANG Guang-yu, WANG Wu-yi

School of Mechatronics Engineering, Harbin Institute of Technology, Harbin 150001, China.

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(11\)](#)

[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