



基于自适应Backstepping的欠驱动AUV三维航迹跟踪控制

贾鹤鸣¹, 程相勤², 张利军¹, 边信黔¹, 严浙平¹

1. 哈尔滨工程大学 自动化学院
2. 海军核辐射仪器计量站

Three-dimensional path tracking control for underactuated AUV based on adaptive Backstepping

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献 \(0\)](#)

[相关文章 \(6\)](#)

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