



基于级联方法的欠驱动AUV全局K指数3维直线跟踪控制

高剑¹, 徐德民², 严卫生²

1. 西北工业大学航海学院
2. 西北工业大学航海学院

Global K-exponential straight-line tracking control of an underactuated AUV in 3 dimensions using a cascaded approach

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献\(0\)](#)[相关文章\(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京瑞格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn