



基于Cross-EKF定位的多机器人协作围捕策略研究

蔡云飞, 唐振民, 张浩峰

南京理工大学 计算机科学与技术学院

Multi - robots cooperative hunting strategy based on Cross -EKF localization

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(0\)](#)

[相关文章\(13\)](#)

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