

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 » 2010, Vol. 25 » Issue (9): 1313-1317 DOI:

文 最新目录| 下期目录| 过刊浏览| 高级检索

◀◀ 前一篇 局一篇 ▶▶

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