



基于移动长基线和误差修正算法的多UUV协同导航

卢健¹, 徐德民², 张立川¹, 张福斌¹

1. 西北工业大学
2. 西北工业大学航海学院

Cooperative navigation based on moving long baselines and error correction algorithm for multiple UUVs

[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

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