

基于自适应观测器的超机动飞行鲁棒控制

李炳乾 董文瀚 解武杰 王焯

水面机器人主动增强LPV航向保持控制

熊俊峰 何玉庆 韩建达

基于自适应滑模控制的四旋翼无人机轨迹追踪控制

陶彦隐 王炜毅 邱亚峰 李杰

高超声速飞行器的混合规划控制分配策略

李蔚蓝 刘春生 单一

基于互联系统方法的一类元飞机可重构性分析

黄成凯 杨浩 任文静 姜斌

复杂通信条件下的线性群系统编队控制方法

石晓航 张庆杰 吕俊伟

基于滑模方法的分布式多无人机编队控制

周映江 蒋国平 周帆 曹宁

基于结构持久图和视觉定位的多机器人编队生成与控制

刘彤 宗群 刘朋浩 董琦

具有双输入双输出个体的多智能体系统分布式PID控制器稳定域研究

禹鑫焱 徐晴 杨帆 欧林林

基于预测机制的2阶离散多自主体系统的一致性协议

戴欣 刘成林 刘飞

基于分布式拍卖算法的多无人机分组任务分配

许可 宫华 秦新立 张博渊

无人机多机协同对抗决策研究

邵将 徐扬 罗德林

基于卷积神经网络的机器人对未知物体视觉定位控制策略

辛菁 姚雨蒙 程晗 张友民

需求单元拆分的农产品电商配送车辆路径优化

贺桂和 夏扬坤 朱强

一种改进的无人机路径规划环境建模方法

韩忠华 冯兴浩 吕哲 杨丽英

基于区域正向分簇与移动节点巷道WSN路由算法

余修武 张可 周利兴 张枫 刘琴 胡沐芳

编者按

宗群 段海滨 田栢苓 董琦