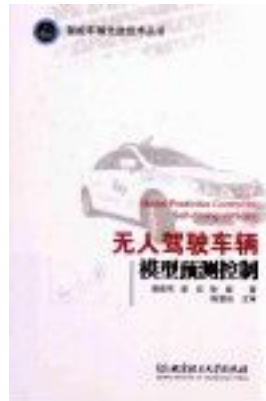


无人驾驶车辆模型预测控制



作者：龚建伟，姜岩，徐威著

出版社：北京：北京理工大学出版社

出版日期：2014.04

总页数：196

介绍：本书详细介绍了应用模型预测控制理论进行无人驾驶车辆控制的基础方法，结合运动规划与跟踪控制实例详细说明了预测模型建立、方法优化、约束处理和反馈校正的方法，给出Matlab/CarSim仿真代码和详细图解仿真步骤。

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/13585781.html>）查找全本阅读方式

无人驾驶车辆模型预测控制 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/13585781.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/13585781.html>

书名：无人驾驶车辆模型预测控制