控制理论与应用

第40卷 第12期 2023年12月

目 次

"智能无人系统前沿技术与应用——庆祝国防科技大学办学70周年"专刊

前言(2075)
混合脑机接口在人机交互领域的应用综述 … 刘迎欣, 李 明, 于 扬, 曾令李, 周宗潭, 胡德文 (2077)
安全强化学习及其在机器人系统中的应用综述 张昌昕, 张兴龙, 徐 昕, 陆 阳 (2090)
自主空战机动决策技术研究进展与展望 陈 浩,黄 健,刘 权,周思航,张中杰 (2104)
基于因子图的导航定位技术应用分析与思考 · · · · · · · · 潘献飞, 宁治文, 王茂松, 吴文启, 吴美平 (2130)
基于脑机接口的无人机控制系统研究综述 · · · · · 兰 珍, 李子杏, 闫 超, 相晓嘉, 唐邓清, 周 晗 (2142)
物体级语义视觉SLAM研究综述 · · · · · · · · · 田 瑞,张云洲,杨凌昊,曹振中 (2160)
带通信中断的离散多智能体系统的免碰撞控制 · · · · · · · · · · · · · · · 刘 泽, 刘易成 (2172)
基于改进李群卡尔曼滤波的惯性/里程计组合导航方法 · · · · 崔加瑞, 张礼廉, 王茂松, 吴文启, 杜学禹 (2179)
面向点云配准和地点识别的多头旋转注意力网络
模型不确定下无人艇协同目标跟踪控制高胜男, 彭周华, 王 丹, 李铁山 (2198)
稀疏基站条件下基于迭代卡尔曼滤波的协同定位方法
面向机动飞行的固定翼无人机位姿跟踪控制 喻煌超,曹 粟,彭羽凡,王祥科(2217)
基于概率图模型的多机器人自组织协同围捕方法
黄依新, 相晓嘉, 周 晗, 闫 超, 常 远, 孙懿豪 (2225)
基于高斯过程建模的移动机器人学习预测控制方法 · · · · · · 伍瑞卓, 张兴龙, 徐 昕, 张昌昕 (2236)
面向集群飞行的微小卫星姿态容差估计与快速精细控制方法陈小前, 冉德超, 曹 璐 (2247)
空间软体机械臂的两阶段神经网络控制方法 · · · · · · · · 崔朝臣, 张 翔, 熊 丹, 韩 伟, 黄奕勇 (2257)
基于两阶段卡尔曼滤波的四旋翼无人机自主预测维护 申富媛, 李 炜, 蒋栋年, 毛海杰 (2265)
基于因子图的AUV集群速度估计和协同定位 · · · · · · · · · 李鑫滨, 袁蕊霞, 闫 福, 韩 松 (2277)
* * *
《控制理论与应用》征稿简则 (2288)

期刊基本参数: CN44-1240/TP*1984*m*A4*214*zh*P* ¥25.00*1200*18*2023-12

CONTROL THEORY & APPLICATIONS

Vol. 40 No. 12 Dec. 2023

CONTENTS

Special Issue on 'Frontier Technology and Application of Intelligent Unmanned System — Celebrating the 70th Anniversary of National University of Defense Technology'

Preface · · · · · (2075)
Review of hybrid brain-computer interface applications in human-computer interaction
LIU Ying-xin, LI Ming, YU Yang, ZENG Ling-li, ZHOU Zong-tan, HU De-wen (2077)
Safe reinforcement learning and its applications in robotics: A survey
ZHANG Chang-xin, ZHANG Xing-long, XU Xin, LU Yang (2090)
Review and prospects of autonomous air combat maneuver decisions
CHEN Hao, HUANG Jian, LIU Quan, ZHOU Si-hang, ZHANG Zhong-jie (2104) Analysis and reflection on the navigation and positioning application based on factor graph
PAN Xian-fei, NING Zhi-wen, WANG Mao-song, WU Wen-qi, WU Mei-ping (2130)
A survey of brain-computer interface-based unmanned aerial vehicle control systems
LAN Zhen, LI Zi-xing, YAN Chao, XIANG Xiao-jia, TANG Deng-qing, ZHOU Han (2142)
Survey of object-oriented semantic visual SLAM
TIAN Rui, ZHANG Yun-zhou, YANG Ling-hao, CAO Zhen-zhong (2160)
Collision avoidance control for discrete multi-agent systems with communication outages · · · · LIU Ze, LIU Yi-cheng (2172)
An improved LG-EKF for SINS/ODO integrated navigation
CUI Jia-rui, ZHANG Li-lian, WANG Mao-song, WU Wen-qi, DU Xue-yu (2179)
A novel multiplex rotational attention-based network for point cloud registration and place recognition
SHI Cheng-hao, CHEN Xie-yuanli, GUO Rui-bin, XIAO Jun-hao, DAI Bin, LU Hui-min (2187)
Cooperative target tracking by multiple unmanned surface vehicles subject to model uncertainties
GAO Sheng-nan, PENG Zhou-hua, WANG Dan, LI Tie-shan (2198)
Cooperative positioning method based on iterated Kalman filter in sparse-beacon environments
YANG Jin-yi, GUO Yan, JIANG Peng-fei (2209)
Pose tracking control of fixed-wing unmanned aerial vehicle towards maneuvering flight
Multi-robot self-organizing cooperative pursuit method based on probabilistic graphical model
HUANG Yi-xin, XIANG Xiao-jia, ZHOU Han, YAN Chao, CHANG Yuan, SUN Yi-hao (2225)
Learning predictive tracking control method with Gaussian process modeling for mobile robots
Attitude state tolerance estimation and fastly precise control of microsatellite for swarm flying
Two-stage neural network control method for space soft manipulator
Quadrotor UAV predictive maintenance utilizing a two-stage Kalman filter approach
······ SHEN Fu-yuan, LI Wei, JIANG Dong-nian, MAO Hai-jie (2265) Velocity estimation and cooperative localization for AUV swarm based on factor graph
LI Xin-bin, YUAN Rui-xia, YAN Lei, HAN Song (2277)