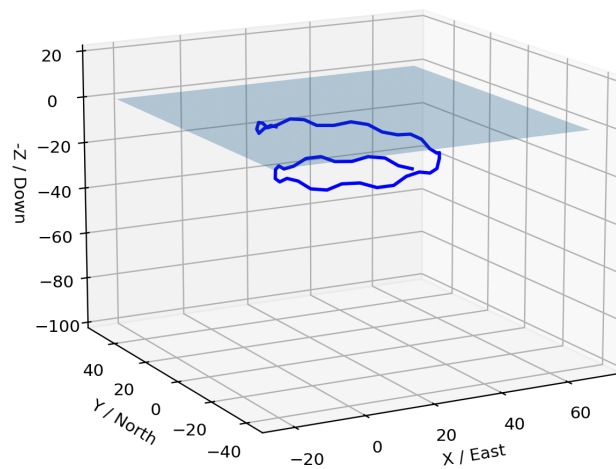
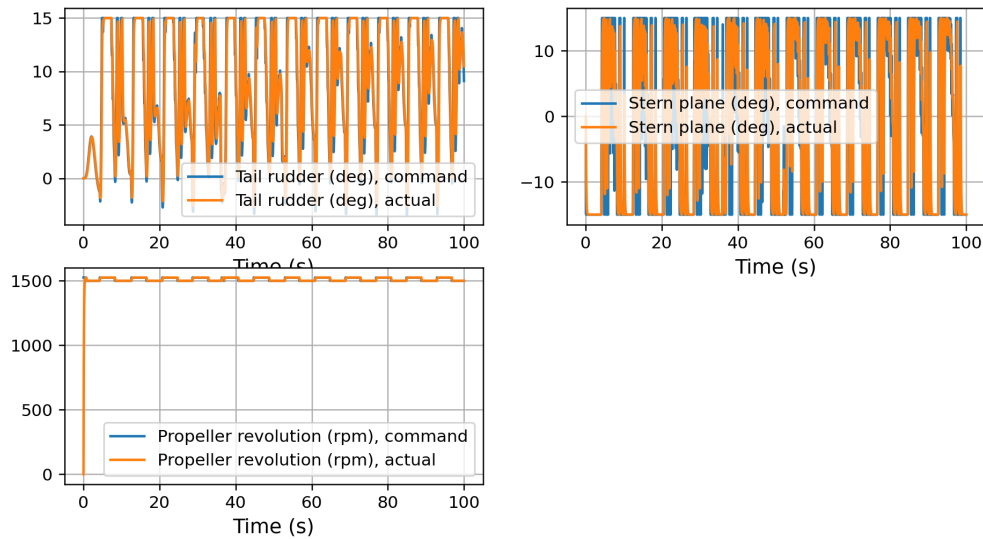


跟踪目标: 深度 30

参考指令: $[0 \ 0 \ 0 \ z_d \ 0 \ 0]$

$u \ v \ w \ p \ q \ r$



下一步计算参考指令: Model predictive control of autonomous underwater vehicles for trajectory tracking with external disturbances

piecewise 中稳态集合的计算, 需要查阅文献。