

collaborative	1	0.16	0.23	0.22	0.17	0.16	0.17	0.2	0.23	0.17	0.28	0.33	0.21	0.36	0.2	0.26	0.23	0.27	0.3	0.29
communication	0.16	1	0.14	0.11	0.21	0.2	0.18	0.091	0.15	0.3	0.26	0.15	0.11	0.21	0.086	0.084	0.19	0.13	0.18	0.17
complex	0.23	0.14	1	0.34	0.21	0.36	0.14	0.2	0.093	0.13	0.18	0.25	0.26	0.41	0.25	0.17	0.17	0.23	0.25	0.22
constraints	0.22	0.11	0.34	1	0.17	0.44	0.076	0.15	0.11	0.14	0.16	0.36	0.27	0.43	0.17	0.16	0.27	0.29	0.26	0.18
control	0.17	0.21	0.21	0.17	1	0.36	0.15	0.2	0.16	0.25	0.14	0.21	0.19	0.25	0.15	0.11	0.16	0.13	0.2	0.26
cooperative	0.16	0.2	0.36	0.44	0.36	1	0.21	0.28	0.18	0.35	0.17	0.43	0.42	0.62	0.32	0.36	0.25	0.35	0.46	0.29
coverage	0.17	0.18	0.14	0.076	0.15	0.21	1	0.075	0.2	0.19	0.22	0.15	0.16	0.28	0.12	0.2	0.14	0.19	0.21	0.046
dynamic	0.2	0.091	0.2	0.15	0.2	0.28	0.075	1	0.068	0.15	0.26	0.25	0.096	0.32	0.21	0.17	0.22	0.26	0.2	0.15
energy	0.23	0.15	0.093	0.11	0.16	0.18	0.2	0.068	1	0.16	0.15	0.25	0.15	0.25	0.072	0.1	0.18	0.2	0.22	0.15
information	0.17	0.3	0.13	0.14	0.25	0.35	0.19	0.15	0.16	1	0.24	0.17	0.19	0.31	0.11	0.2	0.14	0.17	0.28	0.15
learning	0.28	0.26	0.18	0.16	0.14	0.17	0.22	0.26	0.15	0.24	1	0.2	0.081	0.29	0.1	0.12	0.17	0.16	0.21	0.2
optimization	0.33	0.15	0.25	0.36	0.21	0.43	0.15	0.25	0.25	0.17	0.2	1	0.34	0.48	0.17	0.25	0.41	0.29	0.42	0.33
path	0.21	0.11	0.26	0.27	0.19	0.42	0.16	0.096	0.15	0.19	0.081	0.34	1	0.44	0.26	0.25	0.2	0.18	0.32	0.1
path_planning	0.36	0.21	0.41	0.43	0.25	0.62	0.28	0.32	0.25	0.31	0.29	0.48	0.44	1	0.29	0.31	0.33	0.32	0.49	0.061
planning	0.2	0.086	0.25	0.17	0.15	0.32	0.12	0.21	0.072	0.11	0.1	0.17	0.26	0.29	1	0.18	0.12	0.27	0.28	0.14
search	0.26	0.084	0.17	0.16	0.11	0.36	0.2	0.17	0.1	0.2	0.12	0.25	0.25	0.31	0.18	1	0.19	0.18	0.21	0.11
swarm	0.23	0.19	0.17	0.27	0.16	0.25	0.14	0.22	0.18	0.14	0.17	0.41	0.2	0.33	0.12	0.19	1	0.14	0.23	0.18
task	0.27	0.13	0.23	0.29	0.13	0.35	0.19	0.26	0.2	0.17	0.16	0.29	0.18	0.32	0.27	0.18	0.14	1	0.36	0.18
time	0.3	0.18	0.25	0.26	0.2	0.46	0.21	0.2	0.22	0.28	0.21	0.42	0.32	0.49	0.28	0.21	0.23	0.36	1	0.24
trajectory_planning	0.29	0.17	0.22	0.18	0.26	0.29	0.046	0.15	0.15	0.15	0.2	0.33	0.1	0.061	0.14	0.11	0.18	0.18	0.24	1
	collaborative	communication	complex	constraints	control	cooperative	coverage	dynamic	energy	information	learning	optimization	path	path_planning	planning	search	swarm	task	time	trajectory_planning