



—

—

m

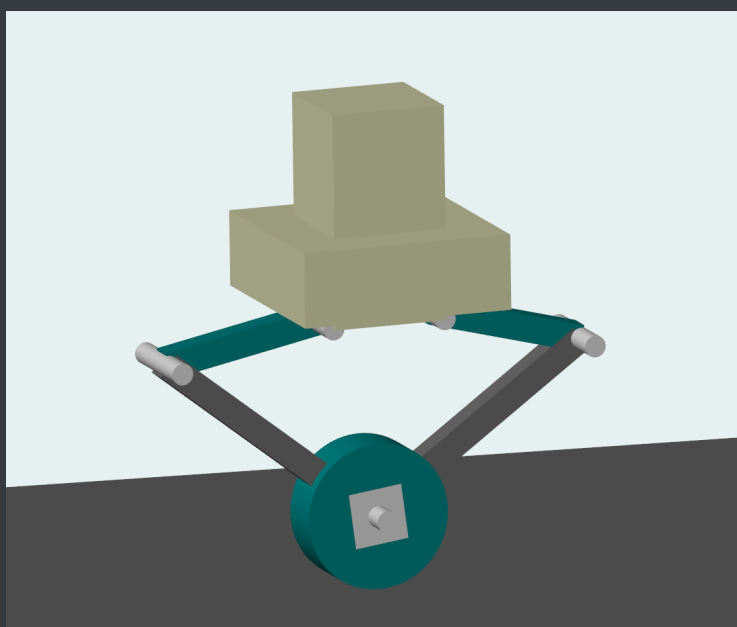
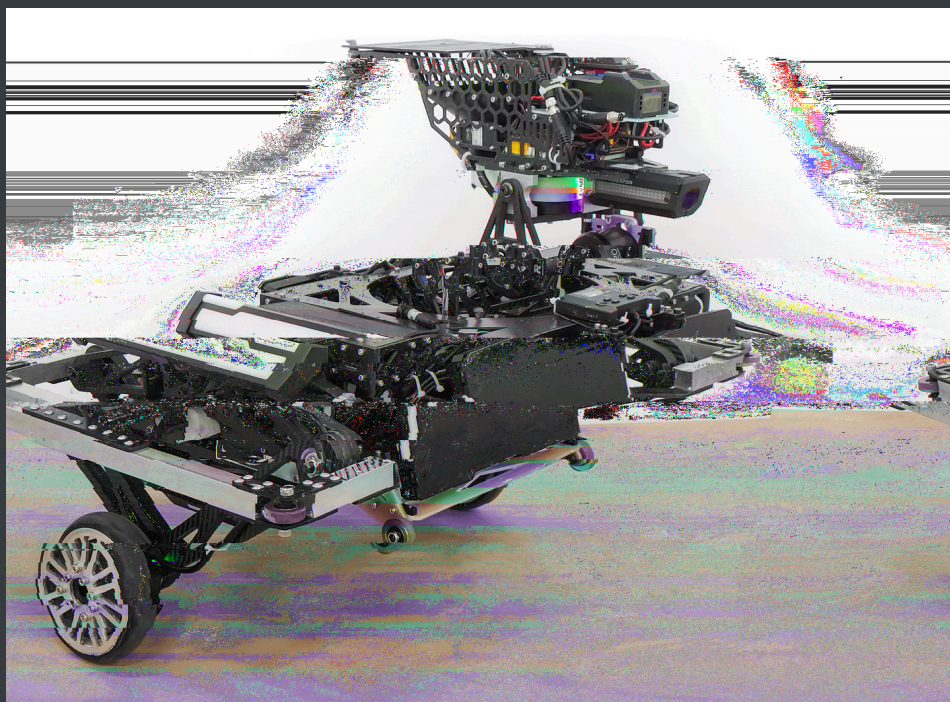
d

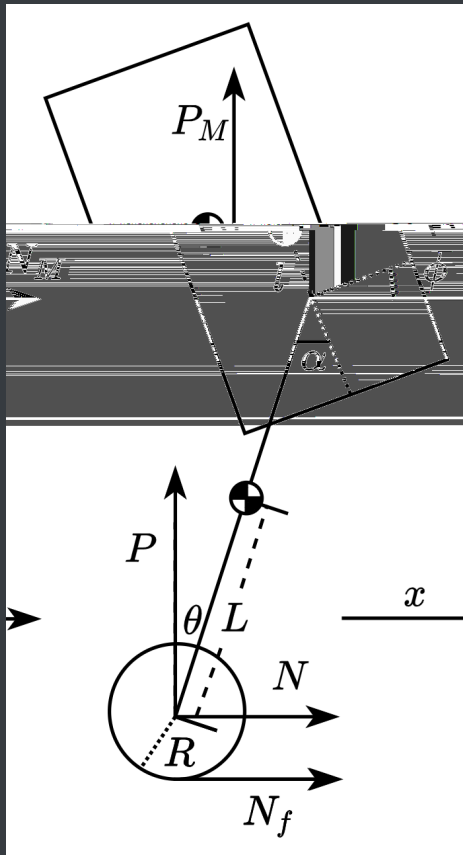
$\phi_{(t)}$

$\xi_{(t)}$

x

$$m\frac{\mathrm{d}^2x_{(t)}}{\mathrm{d}t^2}=F_{x_{(t)}}\quad (3.3.1)$$







K

数据流通

观测器

雅可比矩阵

站起与巡航

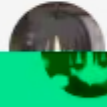
倒地





我永远喜欢常陆茉子 群主

压力电控就好了



我永远喜欢常陆茉子 群主

他们会调的