

## 期刊信息

篇名	柔性机械臂正则化逆动力学的有理分式模型
语种	中文
撰写或编译	撰写
作者	王国利
第一作者单位	汕头大学
刊物名称	中国科学 (E辑)
页面	1998,28(5);409-416
出版日期	1998年 5月 日
文章标识(ISSN)	1006-9321
相关项目	<a href="#">弹性机构有害振动的主、被动控制及混合控制研究</a>