

## 期刊信息

篇名	机器人六维腕力传感器解耦矩阵的确定与摄动分析
语种	中文
撰写或编译	撰写
作者	许德章,吴仲城,葛运建,申飞,戈瑜
第一作者单位	
刊物名称	仪器仪表学报
页面	Vol.26, No.1, P75~81, 2005.1
出版日期	2005年 1月 日
文章标识(ISSN)	
相关项目	<a href="#">作业型水下机器人力感知系统信息获取和处理方法研究</a>