

期刊信息

篇名	磁悬浮伺服的柔顺性机器人装配夹具的运动分析
语种	中文
撰写或编译	
作者	张铁
第一作者单位	
刊物名称	中国制造业及信息化
页面	253
出版日期	2003年 8月 日
文章标识(ISSN)	
相关项目	磁悬浮力无关节微动高精度机器人的机理研究