



工程力学

ENGINEERING MECHANICS

ISSN 1000-4750

CN 11-2595/O3

CODEN GOLIEB

E i 收录期刊

[首页](#) | [期刊介绍](#) | [编委会](#) | [投稿指南](#) | [期刊订阅](#) | [收录情况](#) | [留言板](#) | [联系我们](#) | [English](#)

工程力学 » 2013, Vol. 30 » Issue (11): 245-250 DOI: 10.6052/j.issn.1000-4750.2012.07.0543

[机械工程学科](#)

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[◀◀ 前一篇](#) | [后一篇 ▶▶](#)

高速柔索牵引摄像机器人动力工作空间研究

于亮亮, 仇原鹰, 苏宇

西安电子科技大学电子装备结构设计教育部重点实验室, 西安710071

DYNAMIC WORKSPACE OF A HIGH-SPEED CABLE-DRIVEN CAMERA ROBOT

YU Liang-liang, QIU Yuan-ying, SU Yu

Key Laboratory of Electronic Equipment Structure Design of Ministry of Education, Xidian University, Xi'an 710071, China

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献](#)

[相关文章 \(3\)](#)

Copyright © 2012 工程力学 All Rights Reserved.

地址: 北京清华大学新水利馆114室 邮政编码: 100084

电话: (010)62788648 传真: (010)62788648 电子信箱: gclxbjb@tsinghua.edu.cn

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn