



中国科学院机构知识库网格

Chinese Academy of Sciences Institutional Repositories Grid

登录 注册

CAS IR Grid / 合肥物质科学研究院 / 中国科学院合肥物质科学研究院 / 中科院合肥智能机械研究所

机器人手爪仿生指面柔性接触传感器阵列

文献类型: 专利

入库方式: OAI收割
来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览	下载	收藏
444	102	0

;;;

作者 梅涛¹; 路巍¹

发表日期 2007

专利国别 中国

专利号 cn100999079

专利类型 发明

权利人 中国科学院合肥研究院

是否PCT专利 是

学科主题 仿生感知技术

公开日期 2009-11-10 ; 2009-11-10

申请日期 2006

专利申请号 cn200610156056

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/1754>]

专题 合肥物质科学研究院_中科院合肥智能机械研究所

推荐引用方式 梅涛,路巍. 机器人手爪仿生指面柔性接触传感器阵列, 机器人手爪仿生指面柔性接触传感器阵列, 机器人手爪仿生指面柔性接触传感器阵列, 机器人手爪仿生指面柔性接触传感器阵列. cn100999079. 2007-01-01.

其他版本

除非特别说明, 本系统中所有内容都受版权保护, 并保留所有权利。

