



一种多传感器机器人手爪

文献类型: 专利

...

作者 梅涛¹; 倪林¹

发表日期 2001

专利国别 中国

专利号 cn1290591

专利类型 发明

权利人 中国科学院合肥智能机械研究所

是否PCT专利 是

学科主题 仿生感知技术

公开日期 2009-10-15; 2009-10-15

申请日期 2000-10-24

专利申请号 cn00119081

源URL [http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/52]

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,倪林. 一种多传感器机器人手爪, 一种多传感器机器人手爪, 一种多传感器机器人手爪, 一种多传感器机器人手爪. cn1290591. 2001-01-01.

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览	下载	收藏
455	143	0

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。