

## 期刊信息

篇名	一种全方位移动机器人的运动分析和控制实现
语种	中文
撰写或编译	
作者	张翮,熊蓉
第一作者单位	
刊物名称	浙江大学学报（工学版），
页面	2004,Vol.8, No.32
出版日期	2004年 月 日
文章标识(ISSN)	
相关项目	<a href="#">多移动机器人协作的环境建模</a>