

期刊信息

篇名	四轮全方位移动机器人的建模和最优控制
语种	中文
撰写或编译	撰写
作者	熊蓉,张翻,褚健
第一作者单位	
刊物名称	控制理论与应用
页面	23(1): 93-98
出版日期	2006年 月 日
文章标识(ISSN)	
相关项目	多移动机器人协作的环境建模