



CAS IR Grid / 沈阳自动化研究所 / 中国科学院沈阳自动化研究所 / 机器人学研究室

具有轮-腿-履带复合移动机构的危险作业机器人

文献类型: 成果

作者 罗宇¹; 王忠¹; 姚辰¹; 原培章¹; 李小凡¹

获奖日期 2012

获奖类别 第十四届中国专利奖

获奖等级 无

语种 中文

源URL [\[http://ir.sia.ac.cn/handle/173321/12127\]](http://ir.sia.ac.cn/handle/173321/12127)

专题 沈阳自动化研究所_机器人学研究室

推荐引用方式 罗宇,王忠,姚辰,等. 具有轮-腿-履带复合移动机构的危险作业机器人. 第十四届中国专利奖:无. 2012.
GB/T 7714

入库方式: OAI收割

来源: [沈阳自动化研究所](#)

浏览

326

下载

0

收藏

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。