



基于双电磁离合器的二自由度机器人关节

文献类型：专利

.....

作者 李露¹; 李露¹; 李露¹

发表日期 2014-12-07

专利国别 中国

专利类型 发明

权利人 中国科学院合肥物质科学研究院

学科主题 仿生感知技术

公开日期 2014-12-07

申请日期 2012-04-13

专利申请号 CN 201210109038

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/12690>]

专题 合肥物质科学研究院_中科院合肥物质科学研究院先进制造技术研究所

推荐引用方式 李露,李露,李露. 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节, 基于双电磁离合器的二自由度机器人关节. 2014-12-07.

入库方式：OAI收割

来源：[合肥物质科学研究院](#)

浏览

152

下载

28

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。