

[首页](#)[机构](#)[成果](#)[学者](#)

中国科学院机构知识库网格

Chinese Academy of Sciences Institutional Repositories Grid

[登录](#) [注册](#)

CAS IR Grid / 合肥物质科学研究院 / 中国科学院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

连续型机器人的光纤形状估测反馈控制方法

文献类型: 专利

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览

48

下载

14

收藏

0

[其他版本](#)**作者** 赵江海¹; 叶晓东**发表日期** 2011**专利号** CN201110048817.2**著作权人** 中国科学院合肥物质科学研究院**国家** 中国**文献子类** 发明**申请日期** 2011**源URL** [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/21227>] **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**作者单位** 中国科学院合肥物质科学研究院**推荐引用方式** 赵江海,叶晓东. 连续型机器人的光纤形状估测反馈控制方法, 连续型机器人的光纤形状估测反**GB/T 7714** 馈控制方法. CN201110048817.2. 2011-01-01.

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。

[» 欧盟学术资源开放存取平台](#) | [» CALIS高校机构知识库](#) | [» 台湾学术机构典藏](#) | [» 香港机构知识库整合系统](#) | [网站地图](#) | [意见反馈](#)

□ 版权所有 ©2023 中国科学院 - 运行维护: 中国科学院兰州文献情报中心/中国科学院西北生态环境资源研究院 - Powered by CSpace



0931-8270076 发送邮件

陇ICP备2021001824
号-8

甘公网安备 62010202001088号