



自组装模块化机器人系统及其连接器

文献类型: 专利

作者 付国强; 吕高利; 周翊民

发表日期 2012-07-20

专利国别 中国

专利号 201210253407.6

专利类型 发明

权利人 中国科学院深圳先进技术研究院

授权日期 2015-04-15

源URL [<http://ir.siat.ac.cn:8080/handle/172644/8247>]

专题 深圳先进技术研究院_先进院专利

作者单位 2012-07-20

推荐引用方式 付国强,吕高利,周翊民. 自组装模块化机器人系统及其连接器. 201210253407.6. 2012-07-20.

GB/T 7714

入库方式: OAI收割

来源: [深圳先进技术研究院](#)

浏览	下载	收藏
39	13	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。

