



## 一种人形机器人脚

文献类型: 专利

;;;

**作者** 吴宝元<sup>1</sup>; 吴仲城<sup>1</sup>

**发表日期** 2008

**专利国别** 中国

**专利号** cn101108146

**专利类型** 发明

**权利人** 中国科学院合肥研究院

**是否PCT专利** 是

**学科主题** 仿生感知技术

**公开日期** 2009-11-10 ; 2009-11-10

**申请日期** 2007

**专利申请号** cn200710131102

**源URL** [http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/1796]

**专题** 合肥物质科学研究院\_中科院合肥智能机械研究所

**推荐引用方式** 吴宝元,吴仲城. 一种人形机器人脚, 一种人形机器人脚, 一种人形机器人脚, 一种人形机器人脚. cn101108146. 2008-01-01.  
**GB/T 7714**

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览	下载	收藏
481	108	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。

