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 / 中科院合肥智能机械研究所

一种机器人导航定位系统及导航定位方法

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	下载	收藏
517	122	0

其他版本

; ; ;

作者 梅涛; 黄健; 梁华为; 黄健

发表日期 2007

专利国别 中国

专利号 cn1945351

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 人机交互技术

公开日期 2009-11-10 ; 2009-11-10

申请日期 2006

专利申请号 cn200610096976

源URL [http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/1737]

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 GB/T 7714 梅涛,黄健,梁华为,等. 一种机器人导航定位系统及导航定位方法, 一种机器人导航定位系统及导航定位方法, 一种机器人导航定位系统及导航定位方法, 一种机器人导航定位系统及导航定位方法. cn1945351. 2007-01-01.

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