



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

一种多用途形状自适应机器人手爪及工作方法

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
477	117	0

其他版本

;;;

作者 [路巍](#); [梅涛](#)

发表日期 2007

专利国别 中国

专利号 cn100999077

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 2006

专利申请号 cn200610156059

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/1756>]

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** 路巍,梅涛. 一种多用途形状自适应机器人手爪及工作方法, 一种多用途形状自适应机器人手爪及工作方法, 一种多用途形状自适应机器人手爪及工作方法, 一种多用途形状自适应机器人手爪及工作方法. cn100999077. 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。

