



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

## 一种人形机器人脚及脚力信息检测方法

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 |
|-----|-----|----|
| 448 | 118 | 0  |

[其他版本](#)

作者 [吴仲城](#)

发表日期 2004

专利国别 中国

专利号 cn1513647

专利类型 发明

权利人 中国科学院合肥智能机械研究所

是否PCT专利 是

公开日期 2009-10-21 ; 2011-07-12

申请日期 2003

语种 中文

专利申请号 cn03152815

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/1284>]

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 吴仲城. 一种人形机器人脚及脚力信息检测方法, 一种人形机器人脚及脚力信息检测方法.

GB/T 7714 cn1513647. 2004-01-01.

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