



一种用于微机器人的软磁橡胶执行器制备方法

文献类型: 专利

...

作者 梅涛

发表日期 2002

专利国别 中国

专利号 cn1336271

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

学科主题 仿生感知技术

公开日期 2009-10-15 ; 2009-10-15

申请日期 2001-09-01

专利申请号 cn01127166

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/84>]

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 梅涛. 一种用于微机器人的软磁橡胶执行器制备方法, 一种用于微机器人的软磁橡胶执行器制备方法, 一种用于微机器人的软磁橡胶执行器制备方法. cn1336271. 2002-01-01.

GB/T 7714 梅涛. 一种用于微机器人的软磁橡胶执行器制备方法, 一种用于微机器人的软磁橡胶执行器制备方法, 一种用于微机器人的软磁橡胶执行器制备方法. cn1336271. 2002-01-01.

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览	下载	收藏
308	78	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。