一种测力机器人

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
456	93	0

其他版本

; ; ;

作者 高理富; 孙怡宁

发表日期 2001

专利国别 中国

专利号 cn2432019

专利类型 实用新型

权利人 合肥荣事达科源传感系统工程有限责任公司

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 ; 2009-10-15

申请日期 2000-07-10

专利申请号 cn00221018

源URL [http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/60]

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 高理富,孙怡宁. 一种测力机器人, 一种测力机器人, 一种测力机器人, 一种测力机器人. cn2432019. 2001-01-01.

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。