

## 专著信息

书名	机械手神经网络稳定自适应控制的理论与方法
语种	中文
撰写或编译	
作者	孙富春,孙增圻,张钹
第一作者单位	
出版社	高等教育出版社
出版地	
出版日期	年 月 日
标准书号	
介质类型	
页数	
字数	
开本	
相关项目	<a href="#">空间机器人柔性双臂协调操作系统的智能建模与控制</a>