

非连续约束变结构机器人运动机构的仿生：概念及模型

戴振东(1);张昊(1);张明(2);代良全(1);孙久荣(3)

(1)南京航空航天大学仿生结构与材料防护研究所,南京 210016,中国;(2)南京航空航天大学航空宇航学院,南京 210016,中国;(3)北京大学生命科学学院,北京 100086,中

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献\(0\)](#)[相关文章\(0\)](#)[点击分布统计](#)[下载分布统计](#)