

期刊信息

篇名	用多肢体化实现步行机器人的自位机能
语种	中文
撰写或编译	撰写
作者	钱晋武,戎天,龚振邦,陈振华
第一作者单位	上海大学
刊物名称	《上海大学学报》
页面	1997, 3 (5) 480-484
出版日期	1997年 月 日
文章标识(ISSN)	1007-2861
相关项目	步行机器人多肢体自位机构原理和性能研究