

机器人操纵器：数理、程式与控制



作者：保罗（R P. PAUL）著；许政行译

出版社：科技图书股份有限公司

出版日期：1984.12

总页数：289

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/12112256.html>）查找全本阅读方式

机器人操纵器：数理、程式与控制 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/12112256.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/12112256.html>

书名：机器人操纵器：数理、程式与控制