

机器人动态特性及动力学参数辨识研究



作者：陈恩伟著

出版社：合肥：合肥工业大学出版社

出版日期：2008.12

总页数：156

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/12165344.html>）查找全本
阅读方式

机器人动态特性及动力学参数辨识研究 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/12165344.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/12165344.html>

书名：机器人动态特性及动力学参数辨识研究