

一种新的机器人手臂控制方法

作者：周学才，郑时雄，张启先

总页数：8

说明：登录教客网 (<https://www.jiaokey.com/book/detail/10318579.html>) 查找全文阅读方式

一种新的机器人手臂控制方法 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/10318579.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/10318579.html>

书名：一种新的机器人手臂控制方法