

فهرست مطالب

صفحه	عنوان
۱	فهرست مطالب
۲	۱ فصل اول
۳	۲ فصل دوم

فصل ۱

فصل اول

این مرجع (۳) است. این هم مرجع (۲) .

فصل ۲

فصل دوم

این مرجع (۱) است.

مراجع

- [1] Lee, D., et al. Bilateral teleoperation of multiple cooperative robots over delayed communication networks: Application. in *in proceedings of IEEE International Conference on Robotics and Automation* (Aprill 2005), IEEE, pp. 366–371.
- [2] P. R. Pagilla, M. T. Hybrid force/motion control of two arms carrying an object. in *in proceedings of IEEE American control conference* (June 1994), pp. 195–199.
- [3] P. R. Pagilla, M. T. Adaptive control of two robot arms carrying an unknown object. in *in proceedings of IEEE conf. on robotics and automation* (1995), pp. 597–602.