

Judul:

Pengembangan analitik inverse kinematics simulasi dan simulasi pergerakan milling robot 5 derajat kebebasan = Development of analytic inverse kinematics and kinematics simulation of milling robot 5 degree of freedom

Pengarang/Penulis:

Hafid Budiman, author

Subjek:

Robot kinematics

Nomor Panggil:

T23316

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

- [Deskripsi Bibliografi](#)
- [Abstrak](#)
- [Dokumen Yang Mirip](#)
- [Universitas Indonesia Library](#)