

Judul:

Perancangan dan simulasi pengendalian posisi lengan robot planar dua link dengan genetic model based control (GMBC)

Pengarang/Penulis:

Agus Fitrianto, author

Subjek:

Matlab ; Numerical analysis--Data processing

Nomor Panggil:

S39825

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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