

Judul:

Rancang bangun pengendali posisi pada robot lengan manipulator Mitsubishi RV-M1 berbasis PC dengan sistem real-time = Designing and building a pc-based position controller for an articulated-arm-manipulator robot mitsubishi RV-M1 with real-time system

Pengarang/Penulis:

Auralius OM, author

Subjek:

Nomor Panggil:

S40350

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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