

Judul:

Penerapan logika fuzzy sebagai pengendali posisi lengan robot tiga derajat kebebasan

Pengarang/Penulis:

Subjek:

Fuzzy logic--Usage

Nomor Panggil:

S38500

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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