

Judul:

Simulasi kendali pelacak jejak robot beroda dengan kemudi diferensial

Pengarang/Penulis:

Ristianto, author

Subjek:

Trace robot; Differential steering

Nomor Panggil:

S39509

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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