

Judul:

Strategi lokalisasi mobile robot menggunakan Extended Kalman Filter pada lingkungan terstruktur = Mobile robot localization strategy based on Extended Kalman Filter on structured environment

Pengarang/Penulis:

Rizky Prasetya Ade Nugroho, author

Subjek:

Aeronautics

Nomor Panggil:

S377

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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