

***Judul:***

Penerapan logika fuzzy sebagai pengendali posisi lengan robot tiga derajat kebebasan

***Pengarang/Penulis:***

***Subjek:***

***Nomor Panggil:***

03 Wah p-2

***Penerbitan:***

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

***Link Terkait:***

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