

Judul:

Rancang bangun robot SAR berkaki empat tiga sendi dengan teknik teleoperation menggunakan empat lengan dua sendi = SAR robot development with four 3-DOF legs by using teleoperation through four two-DOF link manipulator

Pengarang/Penulis:

Ikhwannul Kholis, author

Subjek:

Electrical engineering

Nomor Panggil:

S42623

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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