

**Judul:**

Implementasi algoritma breadth first search dan obstacle detection dalam penelusuran labirin dinamis menggunakan robot lego

**Pengarang/Penulis:**

Budianto, author

**Subjek:**

Robots design; construction

**Nomor Panggil:**

AJ-Pdf

**Penerbitan:**

Fakultas Ilmu Komputer Universitas Indonesia

**Link Terkait:**

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