

Judul:

Metode lokalisasi robot otonom dengan menggunakan adopsi algoritma heuristic searching dan pruning untuk pembangunan peta pada kasus search-and-safe./ W. Jatmiko, M. S. Alvissalim, A. Febrian, Dhiemas R.Y.S

Pengarang/Penulis:

W. Jatmiko, author

Subjek:

Robots; design

Nomor Panggil:

PDF

Penerbitan:

Fakultas Ilmu Komputer Universitas Indonesia

Link Terkait:

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