

Judul:

Tree climbing robot: design, kinematics and motion planning

Pengarang/Penulis:

Lam, Tin Lun, author

Subjek:

Mobile robots; Robotics; Tree climbing

Nomor Panggil:

e20398999

Penerbitan:

Springer

Link Terkait:

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