

Judul:

Perancangan dan analisis sistem kendali lengan robot berbasis motion control = Design and analysis of motion based robotic arm control system

Pengarang/Penulis:

Azzam Hanif, author

Subjek:

Motion control devices; User interfaces (Computer systems)

Nomor Panggil:

S58815

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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