

Judul:

Pengendalian titik keseimbangan robot humanoid dengan metode ZMP berbasis motion capture microsoft kinect = Balance point control of humanoid robot with ZMP method based on systems motion capture of microsoft kinect

Pengarang/Penulis:

Adhelia Irawan, author

Subjek:

Androids; Kinect (programmable controller)

Nomor Panggil:

S65292

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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