

Judul:

Flexible robot manipulators: modelling, simulation and control

Pengarang/Penulis:

Tokhi, M. Osman, author

Subjek:

Robots, industrial -- Design and construction

Nomor Panggil:

e20451662

Penerbitan:

Institution of Engineering and Technology

Link Terkait:

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