

***Judul:***

Simulasi joint trajectory menggunakan inverse kinematic untuk analisis stabilitas humanoid robot = Joint trajectory simulation using inverse kinematics for stability analysis of humanoid robot

***Pengarang/Penulis:***

Meika Riski Syafrino, author

***Subjek:***

Androids; Robots -- Kinematics

***Nomor Panggil:***

S68965

***Penerbitan:***

***Link Terkait:***

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