

Judul:

Perancangan pengendali nonlinier konsensus finite-time pada sistem multi-agent nonholonomic mobile robot = Design of finite-time consensus nonlinear control for nonholonomic mobile robot multi-agent systems

Pengarang/Penulis:

Joshua Williem, author

Subjek:

Nonholonomic systems; Mobile robots -- Automatic control

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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