

***Judul:***

Tuning parameter G-mapping SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) pada mobile robot dengan sensor laser-range finder 360 = Parameter tuning on G-mapping SLAM algorithm using mobile robot with laser-range finder sensor 3600

***Pengarang/Penulis:***

Irham Arfakhsadz P, author

***Subjek:***

Mobile robots; Geographical positions; Localization theory

***Nomor Panggil:***

S-pdf

***Penerbitan:***

Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Indonesia

***Link Terkait:***

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