

Judul:

Implementasi Mekanisme Pengendalian Otomatis Deteksi Jalur Dan Multi-Terrain Pada Rover Pembasmi Rumput Liar = Implementation of Automatic Control Mechanism for Path Detection and Multi-Terrain for Weed Killing Rover

Pengarang/Penulis:

Muhammad Fadli, author

Subjek:

Herbicides -- Environmental aspects.

Nomor Panggil:

S-Pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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