

Judul:

Penggunaan algoritma Hector SLAM (Simultaneously Localization and Mapping) pada navigasi otonom dengan penggerak Tipe Caterpillar untuk potensi Aplikasi Robot dalam Pipa = The use of the Hector SLAM (Simultaneous Localization and Mapping) algorithm on automated navigation with the Caterpillar-Type Driver for potential In-pipe Robotic Application

Pengarang/Penulis:

Faruq Miftahus Shiddiq, author

Subjek:

Algorithms; Navigation; Caterpillars

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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