

Judul:

Perancangan dan Implementasi Sistem Pengereman Pengunci pada Sendi Jari Robot dengan Engsel Lentur Kekakuan Variabel = Design And Implementation of Locking Brake System for Robotic Finger Joints with Variable Stiffness Flexure Hinges

Pengarang/Penulis:

Ridwansyah, author

Subjek:

Robot hands

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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