

Judul:

Pengembangan underactuated robotic finger dengan variable stiffness link berbasis kontrol struktur = Development of underactuated robotic finger with variable stiffness link based on structure control

Pengarang/Penulis:

Zedric Immanuel Abetto, author

Subjek:

Robotics

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Link Terkait:

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