

Judul:

Sistem Navigasi pada Robot Dengan Sistem Gerak Differential menggunakan Model Predictive Control untuk Perencanaan Lintasan Lokal dan Penghindaran Tabrakan = Safe Navigation of a Differential Wheeled Robot using Model Predictive Control for Local Trajectory Planning and Collision Avoidance

Pengarang/Penulis:

Anak Agung Krisna Ananda Kusuma, author

Subjek:

Robot innovations

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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