

Judul:

Rancang Bangun Empat Channel Sistem Bilateral Teleoperation Pada Tiga DOF Front Leg Dengan Dua DOF Manipulator = Four Channel Bilateral Teleoperation System Development on 3-DOF Front Leg With Two-DOF Link Manipulator

Pengarang/Penulis:

Ikhwannul Kholis, author

Subjek:

Telepresence--Technological innovations

Nomor Panggil:

T-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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