

Judul:

Mobile Robot Global Localization Berbasis Stereovision Dengan Improvisasi Fast Corner Detection = Mobile Robot Global Localization Based on Stereovision Improvised by FAST Corner Detector

Pengarang/Penulis:

Irvan JP Elliika, author

Subjek:

Mobile robots--Design and construction

Nomor Panggil:

T-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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