

Judul:

Desain pengendali kestabilan sistem inverted pendulum menggunakan kendali LQR = Stability control design for inverted pendulum system using LQR

Pengarang/Penulis:

Septian Purnama Salim, author

Subjek:

Pendulum

Nomor Panggil:

T38687

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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