

Judul:

Desain observer kecepatan longitudinal pada kendaraan mobil saat pengereman menggunakan adaptive kalman filter = Design of longitudinal vehicle velocity observer for car vehicle model using adaptive kalman filter

Pengarang/Penulis:

Ardhani Rahmadianto, author

Subjek:

Kalman filtering; Longitudinal control

Nomor Panggil:

S65221

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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