

Judul:

Desain observer extended kalman filter untuk estimasi sudut sideslip gerak kendaraan roda empat = Design of extended kalman filter to estimate sideslip angle of vehicle dynamics

Pengarang/Penulis:

Dicky Okta Rizaldi, author

Subjek:

Kalman filtering; Motor vehicles -- Dynamics

Nomor Panggil:

S-Pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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