

Judul:

Desain extended kalman filter untuk estimasi sudut roll dan kecepatan sudut roll model kendaraan roda empat = Design of extended kalman filter for roll angle and roll rate estimation of four-wheel vehicle model

Pengarang/Penulis:

Ananda Dwi Arifian, author

Subjek:

Kalman filtering; Control theory

Nomor Panggil:

S-Pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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