

Judul:

Perancangan pengendali prediktif self triggered terdistribusi untuk model nonholonomic mobile robot = Design of distributed self triggered model predictive control for nonholonomic mobile robot model

Pengarang/Penulis:

Muhammad Toyyib, author

Subjek:

Nonholonomic dynamical systems; Mobile robots -- Design and construction

Nomor Panggil:

S-Pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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