

Judul:

Desain Pengendali Lane-Keeping Assistance System Dengan Sistem Pengendali Model Predictive Control Pada Model Kendaraan Dinamik Roda Empat = Design of Lane-Keeping Assistance System for Autonomous Vehicle with Model Predictive Control in Four Wheel Dynamic Vehicle Models

Pengarang/Penulis:

Ahmad Safe`I Ridwan, author

Subjek:

kendaraan

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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