

Judul:

Desain Pengendali MPC Non Linier Pada Model Quadrotor Untuk Pengendalian Trajectory Tracking = Non-Linear MPC Design On Quadrotor Model For Trajectory Tracking Control

Pengarang/Penulis:

Aditya Fathan Farizy, author

Subjek:

Quadrotor helicopters

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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