

Judul:

Simulasi Sistem Pengendalian Pendaratan Roket VTVL (Vertical Take-off, Vertical Landing) berbasis Reinforcement Learning dengan Algoritma Deep Deterministic Policy Gradient = Reinforcement Learning-based Control System Simulation for Vertical Take-off, Vertical Landing Rocket with Deep Deterministic Policy Gradient Algorithm

Pengarang/Penulis:

Diva Kartika Larasati, author

Subjek:

Reusable space vehicles; Reinforcement learning

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Indonesia

Link Terkait:

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