

Judul:

Perancangan Sistem Kendali menggunakan Algoritma Deep Deterministic Policy Gradient (DDPG) untuk pengendalian Keseimbangan pada Sistem Rotary Inverted Pendulum (RIP) = Control System Design using Deep Deterministic Policy Gradient (DDPG) Algorithm for Balance Control in Rotary Inverted Pendulum (RIP) Systems

Pengarang/Penulis:

Muhammad Faizal, author

Subjek:

Algorithms ; Machine 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](#)