

Judul:

Pengendalian Posisi Sudut Pada Manuver Quadcopter UAV Menggunakan Pengendali Neural Network Berbasis Deep Learning = Angle Position Control of Quadcopter Maneuvers Utilizing Deep Learning-Based Neural Network Controllers

Pengarang/Penulis:

Wiryanata Sunardi, author

Subjek:

Neural networks; Neural networks (Computer science)

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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