

Judul:

Analisis Sistem Kontrol Inverted Pendulum Robot Menggunakan Model Predictive Control(MPC) = Analysis of Inverted Pendulum Robot Control System using Model Predictive Control

Pengarang/Penulis:

Satrio Aziz Makarim, author

Subjek:

Predictive control

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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