

Judul:

Rancang Bangun Robot Inverted Pendulum Menggunakan Model Predictive Control = Design of an Inverted Pendulum Robot Using Model Predictive Control

Pengarang/Penulis:

Stefanus Manuel, author

Subjek:

Robots -- Design; Robots -- Dynamics; Predictive control

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Teknik Universitas Indonesia

Link Terkait:

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