

Judul:

Model-Free Control of a Bipedal Two-Wheeled Robot Using Reinforcement Learning with the Proximal Policy Optimization Algorithm = Sistem Kendali Robot Bipedal Roda Dua Menggunakan Reinforcement Learning dengan Algoritma Proximal Policy Optimization

Pengarang/Penulis:

Bima Aristo, author

Subjek:

Robotics

Nomor Panggil:

S-pdf

Penerbitan:

Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam Universitas Indonesia

Link Terkait:

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