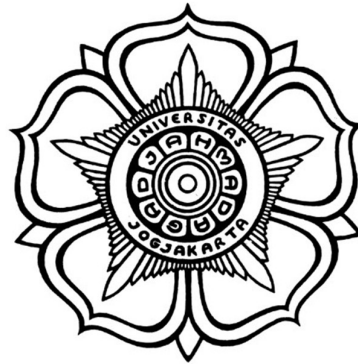


SKRIPSI

**SIMULASI SISTEM KENDALI JARUM SUNTIK KEMUDI
MENGUNAKAN METODA KENDALI MODEL PREDIKTIF**

***STEERABLE NEEDLE CONTROL SYSTEM SIMULATION USING MODEL
PREDICTIVE CONTROL***



GODELIVA KINTAN JANMA LUHUNG CITTA
16/398406/PA/17367

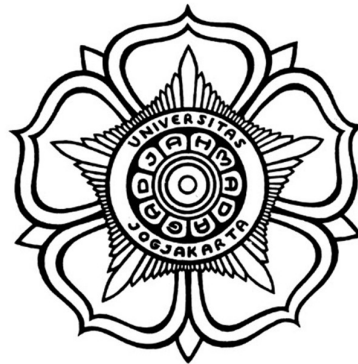
**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2023**

SKRIPSI

SIMULASI SISTEM KENDALI JARUM SUNTIK KEMUDI MENGUNAKAN METODA KENDALI MODEL PREDIKTIF

STEERABLE NEEDLE CONTROL SYSTEM SIMULATION USING MODEL PREDICTIVE CONTROL

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat
Sarjana Sains Program Studi Elektronika dan Instrumentasi



GODELIVA KINTAN JANMA LUHUNG CITTA

16/398406/PA/17367

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2023

HALAMAN PENGESAHAN

SKRIPSI

**SIMULASI SISTEM KENDALI JARUM SUNTIK KEMUDI MENGGUNAKAN
METODA KENDALI MODEL PREDIKTIF**


Telah dipersiapkan dan disusun oleh

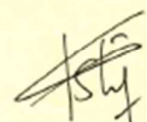
Godeliva Kintan J
16/398406/PA/17367

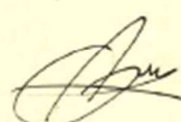
Telah dipertahankan di depan Tim Penguji
pada tanggal 20 Januari 2023

Susunan Tim Penguji


Yohanes Suyanto, Dr.
Ketua Penguji


Bambang Nureshyo Prastowo, Drs., M.Sc
Anggota Penguji


Ilona Usuman, S.Si., M.Kom., Ph.D.
Pembimbing Pertama


Muhammad Auzan, S.Si., M.Cs.
Pembimbing Kedua

Mengotahui,
a.n. Dekan FMIPA UGM
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran
dan Kemahasiswaan



Prof. Drs. Roto, M.Eng., Ph.D.
NIP. 196711171993031020