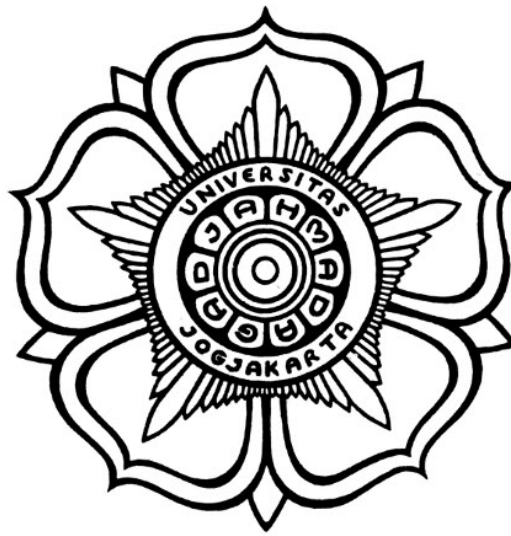


**KENDALI *QUADCOPTER* MENGGUNAKAN *STATE FEEDBACK*
DAN *AUTO-TUNING PROPORTIONAL-DERIVATIVE (PD)*
CONTROLLER BERBASIS *REINFORCEMENT LEARNING* UNTUK
*PROSES HOVERING***

SKRIPSI



Disusun oleh:

Fiorella Averina Gunawan
19/443579/TK/48775

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI INFORMASI
FAKULTAS TEKNIK UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2024**

HALAMAN PENGESAHAN

KENDALI *QUADCOPTER* MENGGUNAKAN *STATE FEEDBACK* DAN *AUTO-TUNING PROPORTIONAL-DERIVATIVE (PD) CONTROLLER* BERBASIS *REINFORCEMENT LEARNING* UNTUK PROSES *HOVERING*

SKRIPSI

Diajukan sebagai Salah Satu Syarat untuk Memperoleh

Gelar Sarjana Teknik

pada Departemen Teknik Elektro dan Teknologi Informasi Fakultas Teknik

Universitas Gadjah Mada

Disusun oleh :

Fiorella Averina Gunawan
19/443579/TK/48775

Telah disetujui dan disahkan

pada tanggal, 01 Juli 2024

Dosen Pembimbing I



Ahmad Ataka Awwalur Rizqi, S.T., Ph.D
NIP. 111199207202108101

Dosen Pembimbing II



Dr.Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng.,
IPM.
NIP. 197911022008121001



SKRIPSI

KENDALI QUADCOPTER MENGGUNAKAN STATE FEEDBACK DAN AUTO-TUNING PROPORTIONAL-DERIVATIVE (PD) CONTROLLER BERBASIS REINFORCEMENT LEARNING UNTUK PROSES HOVERING

Dipersiapkan dan disusun oleh

Fiorella Averina Gunawan
19/443579/TK/48775

Telah dipertahankan di depan dewan penguji
pada tanggal : **01 Juli 2024**

Susunan Dewan Penguji

Pembimbing Utama



Ahmad Ataka Awwalur Rizqi, S.T., Ph.D

Pembimbing Pendamping



Dr.Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., IPM.

Anggota Dewan Penguji Lain



Ir. Prapto Nugroho, S.T., M.Eng., D.Eng., IPM.



Ir. Oyas Wahyunggoro, M.T., Ph.D.

Skripsi ini telah diterima sebagai salah satu persyaratan
untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik

Tanggal: 29 Juli 2024

Pengelola Program Studi: Sarjana Teknik Elektro

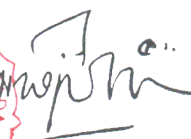


Dr.Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., IPM.

NIP 197911022008121001

Mengetahui,

Ketua Departemen Teknik Elektro dan Teknologi Informasi



Prof. Ir. Hanung Adi Nugroho, S.T., M.Eng., Ph.D., IPM., SMIEEE.

NIP 197802242002121001

