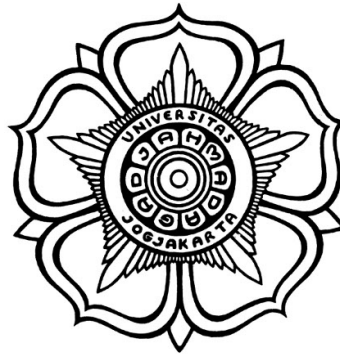


**PERANCANGANAN KENDALI ATTITUDE QUADCOPTER
MENGGUNAKAN $\mathcal{L}_1$ ADAPTIVE CONTROLLER DALAM
KERANGKA QUATERNION**

TESIS



***THE SUSTAINABLE DEVELOPMENT GOALS
Industry, Innovation and Infrastructure***

**Fahdy Nashatya
23/527370/PTK/15542**

**PROGRAM MAGISTER PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI INFORMASI
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2025**

TESIS

**PERANCANGANAN KENDALI ATTITUDE QUADCOPTER MENGGUNAKAN
L1 ADAPTIVE CONTROLLER DALAM KERANGKA QUATERNION**

Fahdy Nashatya

23/527370/PTK/15542

telah disetujui Tim Pembimbing

Pembimbing Utama



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

Pembimbing Pendamping



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



PERANCANGANAN KENDALI ATTITUDE QUADCOPTER MENGGUNAKAN
L1 ADAPTIVE CONTROLLER DALAM KERANGKA QUATERNION

Dipersiapkan dan disusun oleh

Fahdy Nashatya

23/527370/PTK/15542

Telah dipertahankan di depan dewan penguji

Pada tanggal : **19 Juni 2025**

Susunan Dewan Penguji

Ketua

Anggota

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

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

Anggota

Anggota

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

Dzuhri Radityo Utomo, S.T, M.E., Ph.D

Tesis ini telah diterima sebagai salah satu persyaratan
untuk memperoleh gelar Magister

Tanggal: **25 Juli 2025**

Ketua Program Studi Magister Teknik Elektro

Dr. Ir. M. Isnaeni Bambang Setyonegoro, M.T.

NIP. 196510041993031003

Mengetahui,
Ketua Departemen
Teknik Elektro dan Teknologi Informasi



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

NIP. 197802242002121001

