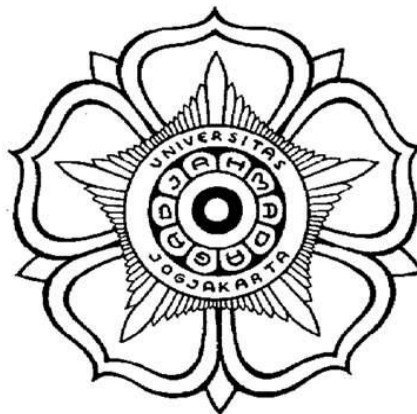


## **SKRIPSI**

### **PURWARUPA SISTEM KENDALI KESTABILAN KETINGGIAN DAN KECEPATAN UAV *FIXED WING* MENGGUNAKAN *ADAPTIVE PID***

### ***PROTOTYPE OF ALTITUDE AND AIRSPEED STABILITY CONTROL SYSTEM UAV FIXED WING USING ADAPTIVE PID***

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



**ARIEF DWI KURNIANTORO**

**12/331404/PA/14660**

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

**2018**