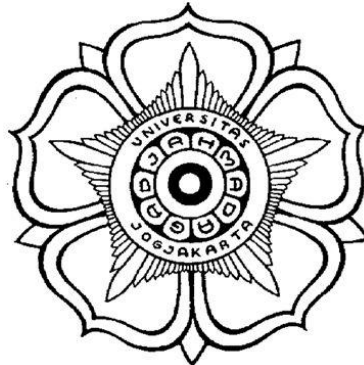


SKRIPSI

**PURWARUPA KONTROL KESTABILAN POSISI DAN SIKAP PADA
PESAWAT TANPA AWAK MENGGUNAKAN IMU DAN ALGORITMA
*FUSION SENSOR KALMAN FILTER***

***PROTOYPE STABILITY CONTROL POSITION AND ATTITUDE AT
UNMANNED AERIAL VEHICLE USING IMU(INERTIAL
MEASUREMENT UNIT) AND KALMAN FILTER FUSION SENSOR
ALGORITHM***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh Derajat Sarjana S1
Program Studi Elelektronika dan Instrumentasi Pada Jurusan Ilmu Komputer dan
Elektronika.



PRAJA SAPTA ARDIANTARA

09/283546/PA/12602

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

2013