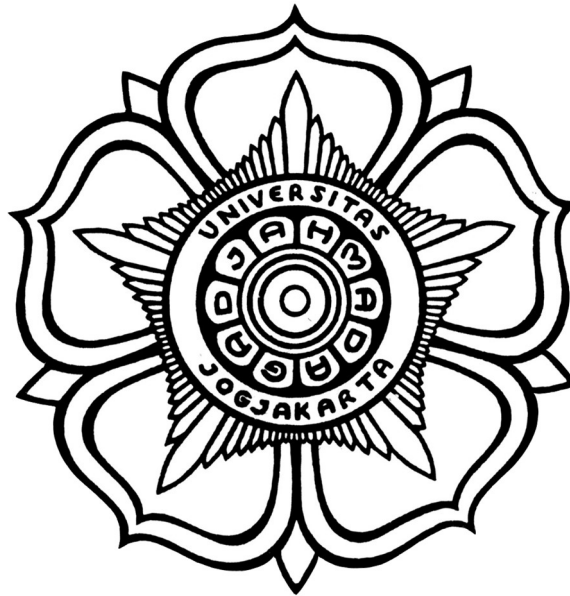


Kendali Posisi Non-Linear 1-DOF Manipulator dengan *Fractional Order Proportional Derivative Control (FOPD)* menggunakan Metode *Particle Swarm Optimization (PSO)* untuk Optimisasi Nilai Parameter

Kendali

SKRIPSI



Disusun oleh:

IKRIMA SABRI

15/384939/TK/43601

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

2019