UNIVERSITAS
GADJAH MADA
Perancangan Kendali Nonlinear L1 Adaptive Augmented Backstepping untuk Attitude dan Altitude Tracking pada Quadrotor
SUDIRO, Dr.Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., IPM. ; Dr. Ir. Samiadji Herdjunanto, M.Sc.
Universitas Gadjah Mada, 2020 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

PERANCANGAN SISTEM INSPEKSI PERBATASAN LAUT DENGAN MENGGUNAKAN *QUADROTOR* DARI KAPAL PATROLI: Perancangan Kendali *Nonlinear* $\mathcal{L}_1$ *Adaptive Augmented Backstepping* untuk *Attitude* dan *Altitude Tracking* pada *Quadrotor*

C-400/500

Disusun oleh:

Sudiro	**16 /399920/TK/44934**
Vicko Pranowo	**16/394966/TK/44258**

DOKUMENTASI SKRIPSI *CAPSTONE PROJECT*
PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI INFORMASI
FAKULTAS TEKNIK UNIVERSITAS GADJAH MADA
2020