

**Rancang Bangun dan Implementasi Sistem Perencanaan Lintasan Berdasarkan
RRT* dan Sistem Pelacakan Lintasan Menggunakan Kendali *Attitude* Nonlinier untuk
Wahana Udara Tanpa Awak : Implementasi Trajectory Tracking Berdasarkan
Kendali Attitude Nonlinier**

C-400/500



Disusun oleh:

Muhammad Haritsah Mukhlis

16/394954/TK/44246

Robby Ariyanto

16/399917/TK/44931

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