

TESIS

KENDALI ADAPTIF PID UNTUK KONTROL QUADCOPTER

ADAPTIVE PID CONTROL FOR CONTROL QUADCOPTER



WIMMY HARTAWAN

13/356362/PPA/04385

**PROGRAM STUDI S2 ILMU KOMPUTER
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA YOGYAKARTA**

2017