



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

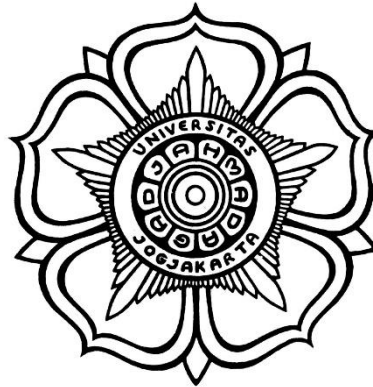
Sistem Kendali Penghindar Rintangan pada Quadrotor menggunakan Konsep Linear Quadratic
ARIESA BUDI ZAKARIA, Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.

Universitas Gadjah Mada, 2017 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

SKRIPSI

**SISTEM KENDALI PENGHINDAR RINTANGAN PADA *QUADROTOR*
MENGUNAKAN KONSEP *LINEAR QUADRATIC***

***OBSTACLE AVOIDANCE CONTROL SYSTEM ON QUADROTOR USING
LINEAR QUADRATIC METHOD***



ARIESA BUDI ZAKARIA

13/347540/PA/15294

**PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

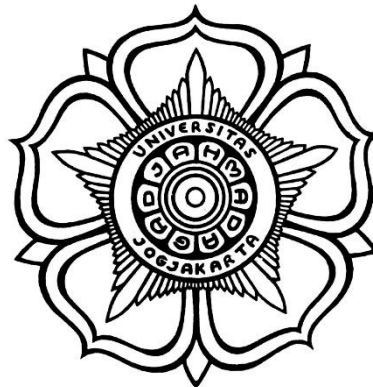
2017

SKRIPSI

**SISTEM KENDALI PENGHINDAR RINTANGAN PADA *QUADROTOR*
MENGUNAKAN KONSEP *LINEAR QUADRATIC***

***OBSTACLE AVOIDANCE CONTROL SYSTEM ON QUADROTOR USING
LINEAR QUADRATIC METHOD***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat Sarjana Sains
program Studi Elektronika dan Instrumentasi



ARIESA BUDI ZAKARIA

13/347540/PA/15294

**PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2017