



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

PURWARUPA SISTEM KENDALI KESTABILAN KETINGGIAN DAN KECEPATAN TERBANG UAV
FIXED WING MENGGUNAKAN PID
FUZZY

PUJI PRAMUDITO, R. Sumiharto, S.Si. M.Kom.; Setyawan Bekti W., ST, M.Eng.
Universitas Gadjah Mada, 2017 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

SKRIPSI

**PURWARUPA SISTEM KENDALI KESTABILAN KETINGGIAN DAN
KECEPATAN TERBANG UAV *FIXED WING* MENGGUNAKAN *PID*
*FUZZY***

***PROTOTYPE OF UAV FIXED WING ALTITUDE STABILITY AND SPEED
CONTROL SYSTEM USING PID FUZZY***



PUJI PRAMUDITO
12/331032/PA/14427

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2017**



SKRIPSI

**PURWARUPA SISTEM KENDALI KESTABILAN KETINGGIAN DAN
KECEPATAN TERBANG UAV *FIXED WING* MENGGUNAKAN *PID*
*FUZZY***

***PROTOTYPE OF UAV FIXED WING ALTITUDE STABILITY AND SPEED
CONTROL SYSTEM USING PID FUZZY***

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



PUJI PRAMUDITO
12/331032/PA/14427

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2017**