



DAFTAR ISI

LEMBAR PENGESAHAN	ii
PERNYATAAN	iii
PRAKATA	iv
ARTI LAMBANG DAN SINGKATAN	vi
ABSTRACT	vii
INTISARI	viii
DAFTAR ISI	ix
DAFTAR GAMBAR	xi
BAB I PENDAHULUAN	1
1.1 Latar Belakang	1
1.2 Perumusan Masalah	2
1.3 Batasan Masalah	2
1.4 Tujuan penelitian	3
1.6 Manfaat penelitian	3
1.7 Sistematika Penulisan	3
BAB II TINJAUAN PUSTAKA DAN LANDASAN TEORI	5
2.1 Tinjauan Pustaka	5
2.2 Landasan Teori	7
2.2.1 Quadroter	7
2.2.2 Kendali Quadroter	14
2.2.3 Fuzzy Logic Control	19
BAB III METODOLOGI	34
3.1 Perancangan Sistem	34
3.1.1 Perancangan Kendali Altitude	34
3.1.2 Perancangan Fuzzy Altitude	37
3.1.3 Perancangan Kendali Attitude	44
3.1.4 Perancangan Fuzzy Attitude	44
3.2 Perancangan simulasi	46
3.2.1 Batasan Simulasi	47



3.2.2 Perancangan Lay Out	47
3.3 Cara Analisis	48
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN	50
4.1 Respon altitude quadrotor tanpa gangguan.	50
4.2 Respon altitude quadrotor dengan gangguan.	53
4.3 Respon attitude quadrotor tanpa gangguan.	56
4.4 Respon attitude quadrotor dengan gangguan.	56
4.5 Temuan Penelitian	57
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	58
5.1 Kesimpulan	58
5.2 Saran	58
DAFTAR PUSTAKA	59
LAMPIRAN	65