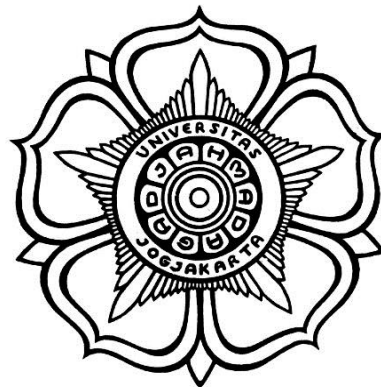


SKRIPSI

**SISTEM PENDARATAN OTOMATIS AR.DRONE DENGAN KENDALI
PID MENGGUNAKAN ANALISIS JARAK DAN CITRA TARGET**

***AR.DRONE AUTONOMOUS LANDING SYSTEM WITH PID
CONTROLLER BY USE RANGE AND IMAGE TARGET ANALYSIST***



FARHAN FAZLURRAHMAN

11/316701/PA/13830

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

2015