

LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR

**STABILISASI KENDARAAN TANPA AWAK MENGGUNAKAN 4
PROPELLER DENGAN METODE PENGONTROL DERIVATIF
INTEGRAL**

*(STABILIZATION OF 4 PROPELLER TYPE UNMANNED VEHICLES
USING METHOD OF INTEGRALDERIVATIVE CONTROL)*

**Telah disetujui dan disahkan sebagai Buku Tugas Akhir
Program Studi Teknik Elektro
Fakultas Teknik Elektro
Universitas Telkom**

**Disusun oleh:
IMAM RUANAGARA
1102164246**


Bandung,

Pembimbing I



Agung Surya Wibowo, S.T., M.T.
NIP. 14280035

Pembimbing II



Dr. Achmad Rizal, ST., MT
NIP. 01750031