

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

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

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat mata kuliah Penyusunan Karya Ilmiah dan Proposal di Program Studi
S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

IMAM RUANAGARA

1102164246



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2022