

**MODEL UAV QUADCOPTER DENGAN KONTROLER
*PROPORTIONAL DERIVATIVE***

**UAV QUADCOPTER MODEL WITH PROPORTIONAL
*DERIVATIVE CONTROLLER***

TUGAS AKHIR

Oleh

Harits Anwar Rozi

1105120141

Program Studi S1 – Teknik Elektro



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2017**