

**IMPLEMENTASI METODE PID PADA SISTEM KENDALI
FLIGHT CONTROLLER UNTUK UAV: QUADCOPTER TIM
ROBOT UPN “VETERAN” YOGYAKARTA**



Disusun oleh:

Muhammad Imam Alfatah

123160119

**PROGRAM STUDI INFORMATIKA
JURUSAN TEKNIK INFORMATIKA
FAKULTAS TEKNIK INDUSTRI
UNIVERSITAS PEMBANGUNAN NASIONAL “VETERAN”
YOGYAKARTA
2021**