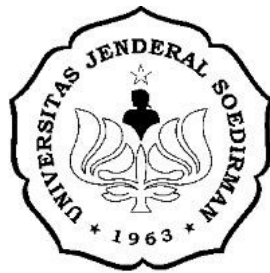


**PENINGKATAN AKURASI POSISI *DRONE SPRAYER*  
MENGUNAKAN METODE *EXTENDED KALMAN FILTER*  
DALAM SISTEM NAVIGASI BERBASIS *GLOBAL*  
*POSITIONING SYSTEM***



Oleh  
**NANDA MARDIANA AZZAHRA**  
**K1C021016**

**KEMENTERIAN PENDIDIKAN TINGGI, SAINS, DAN TEKNOLOGI  
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN  
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM  
2025**

**PENINGKATAN AKURASI POSISI *DRONE SPRAYER*  
MENGUNAKAN METODE *EXTENDED KALMAN FILTER*  
DALAM SISTEM NAVIGASI BERBASIS *GLOBAL*  
*POSITIONING SYSTEM***

**SKRIPSI**

Oleh  
**NANDA MARDIANA AZZAHRA**  
**K1C021016**



Sebagai Salah Satu Persyaratan untuk Memperoleh Gelar Sarjana Strata Satu (S1)  
pada Jurusan Fisika

**KEMENTERIAN PENDIDIKAN TINGGI, SAINS, DAN TEKNOLOGI  
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN  
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM  
2025**