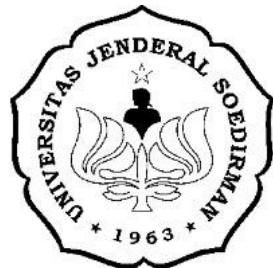


**PENINGKATAN AKURASI POSISI *DRONE SPRAYER*
MENGGUNAKAN METODE *EXTENDED KALMAN FILTER*
DALAM SISTEM NAVIGASI BERBASIS *GLOBAL
POSITIONING SYSTEM***



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*
MENGGUNAKAN 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**