

ABSTRAK

Wahana bawah air autonomous (*Autonomous Underwater Vehicle*) yang disingkat **AUV** memanfaatkan model **AUV** dengan 5 derajat kebebasan. Dalam model **AUV** keterkontrolannya merupakan model non linear dengan drift. Keterkontrolan diperiksa dengan operasi Kurung *Lie* (*Lie Bracket*). Selanjutnya dengan memanfaatkan sifat-sifat pada keterkontrolan sistem non linear dengan drift, diperoleh hasil bahwa model **AUV** membuktikan bahwa matriks C mempunyai rank n yang terakses secara lokal (*locally accessible*).

Kata Kunci: **AUV** , Keterkontrolan, Kurung *Lie*, terakses secara lokal dan drift