

**PERANCANGAN SISTEM KENDALI GERAK PADA PROTOTIPE AGV
DENGAN LINE FOLLOWER MENGGUNAKAN PD KONTROL**

***CONTROL MOVEMENT SYSTEM DESIGN ON AGV PROTOTYPE WITH
LINE FOLLOWER USING PD METHOD***

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat menyelesaikan
Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh :

Monauli Putri Pertama

1102154268



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2019