

# LEMBAR PENGESAHAN

## TUGAS AKHIR

*Kendali Heading Direction pada Omnidirectional Unmanned Surface Vessels (USV) dengan Metode Proportional -Integral-Derivative (PID)*  
*(Heading Direction Control for Omnidirectional Unmanned Surface Vessels using Proportional -Integral-Derivative (PID) Method)*

**Telah disetujui dan disahkan sebagai Buku Tugas Akhir**

**Program Studi Teknik Elektro**

**Fakultas Teknik Elektro**

**Universitas Telkom**

**Disusun oleh:**

**FELIX**

**1102181075**

**Bandung, 11 Februari 2022**

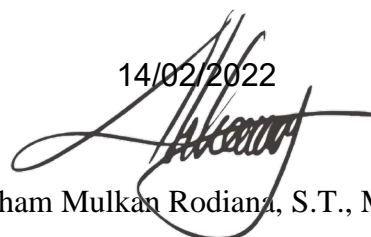
Pembimbing 1

Pembimbing 2

2022/02/14  


Muhammad Ridho Rosa, S.T., M.Sc.

NIP. 20900005

14/02/2022  


Irham Mulkan Rodiana, S.T., M.T.

NIP. 20950004