

LEMBAR PENGESAHAN

TUGAS AKHIR

**PENGENDALIAN KESEIMBANGAN ROBOT DUA
RODADINAMIS BERBASIS METODE
PROPOTIONAL- DERIVATIVE**

***BALANCE CONTROL OF DYNAMIC TWO WHEEL
ROBOTBASED ON PROPOTIONAL-DERIVATIVE
METHOD***

Telah disetujui dan disahkan Sebagai Proposal Tugas Akhir Program Studi Teknik
Elektro Fakultas Teknik Elektro

Universitas Telkom

Disusun Oleh:

RAGIL FAJAR

BAGASKORO

1102164017

Disetujui oleh

Pembimbing I

Pembimbing II

WAC/2021.11.29

Dr.Eng. Willy Anugrah Cahyadi, S.T., M.T.

NIP : 19850009-3

11-2021

Dr.Ir. Sony Sumarvo, M.T.

NIP : 93670031