

LEMBAR PENGESAHAN
TUGAS AKHIR
PERANCANGAN KENDALI 3-DOF MANIPULATOR
MENGGUNAKAN METODE KONTROL PROPORTIONAL,
INTEGRAL, DERIVATIVE

APPLICATION OF 3-DOF MANIPULATOR WITH
PROPORTIONAL, INTEGRAL, DERIVATIVE CONTROL
METHOD

Telah disetujui dan disahkan sebagai Tugas Akhir

Program Studi Teknik Elektro

Fakultas Teknik Elektro

Universitas Telkom

Disusun oleh :

Timotius Heries Noventino

1102184138

Bandung, 11 September 2022

Pembimbing I

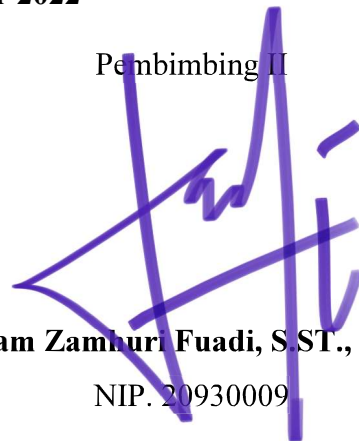


2022/09/12

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

NIP. 20900005

Pembimbing II



Azam Zamhuri Fuadi, S.ST., M.T.

NIP. 20930009