

**DISAIN KONTROL SLIP MOBIL LISTRIK MENGGUNAKAN
METODE PID ADAPTIF DAHLIN *INDIRECT***

***SLIP CONTROL DESIGN ELECTRIC CARS USING INDIRECT
DAHLIN ADAPTIVE PID***

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan
Program Studi Strata 1 Teknik Fisika

Disusun oleh :

KOKO FRIANSA

1108090026



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2014