

**PROTOTYPE PERGERAKAN ROBOT DUA RODA
MENGUNAKAN SISTEM KENDALI BERBASIS PID**

***PROTOTYPE ROBOT MOVEMENT USING TWO WHEELS PID
CONTROL SYSTEM BASED***

TUGAS AKHIR

Oleh

KHALID IRTA TAMARA

NIM : 1105130111

Program Studi S1 –Teknik Elektro



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2017**