

**PERANCANGAN OBJECT FOLLOWER ROBOT UNTUK SISTEM
SCANNING DAN TRACKING OBJECT FOLLOWER
MENGUNAKAN KONTROL PID**

***OBJECT FOLLOWER ROBOT DESIGN TO SCAN AND TRACK OF
SYSTEM USING PID CONTROL***

TUGAS AKHIR

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

Disusun oleh :

HENI DWI JUNIAR

1108130074



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2018**