

**SISTEM KENDALI KECEPATAN DAN ARAH KEMUDI PADA  
ROBOT MOBIL TANPA PENGEMUDI**

***SPEED AND STEERING DIRECTION CONTROL SYSTEM IN  
SELF-DRIVING CAR ROBOT***

**TUGAS AKHIR**

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

Disusun oleh :

**RAFSANJANI**

**1102154194**



**PROGRAM STUDI S1 TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO  
UNIVERSITAS TELKOM  
BANDUNG  
2019**