

**DESAIN DAN IMPLEMENTASI KONTROL PID
PADA LENGAN ROBOT DUA DERAJAT KEBEBASAN**

**Design and Implementation of PID Controller
on Two Degree-of-Freedom Robot Arm**

TUGAS AKHIR

Diajukan Sebagai Syarat Untuk Memperoleh
Gelar Sarjana Teknik Elektro Telekomunikasi
Institut Teknologi Telkom

Oleh:
Afaf Fadhil Rifa'i
111030184



**INSTITUT TEKNOLOGI
TELKOM**

**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO
INSTITUT TEKNOLOGI TELKOM
BANDUNG
2008**