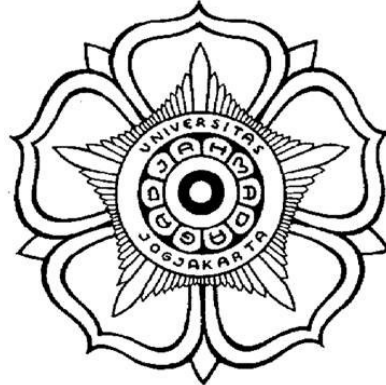


SKRIPSI

**KENDALI ROBOT *OMNIDIRECTIONAL WHEEL* PADA SISTEM
PENGIKUT MANUSIA**



SAMUEL BUDI SATRIO

21/477853/PA/20711

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2025



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

KENDALI ROBOT OMNIDIRECTIONAL WHEEL PADA SISTEM PENGIKUT MANUSIA
Samuel Budi Satrio, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs., Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.
Universitas Gadjah Mada, 2025 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

HALAMAN PENGESAHAN

SKRIPSI

**KENDALI ROBOT OMNIDIRECTIONAL WHEEL PADA SISTEM
PENGIKUT MANUSIA**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Samuel Budi Satrio

21/477853/PA/20711

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji
pada tanggal 07 Mei 2025



Susunan Tim Penguji

M. Idham Ananta Timur, S.T., M.Kom.
Ketua Penguji

Zandy Yudha Perwira, S.Si., M.Cs
Anggota Penguji

Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs
Pembimbing Pertama

Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.
Pembimbing Kedua

Mengetahui,
a.n. Dekan FMIPA UGM
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran
dan Kemahasiswaan



Prof. Drs. Roto, M.Eng., Ph.D.
NIP. 196711171993031020