



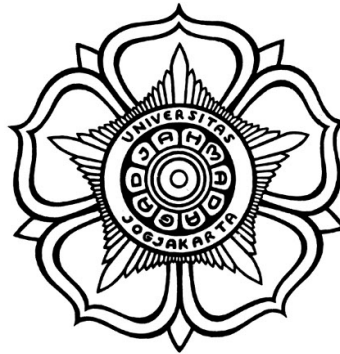
PERANCANGAN DAN EVALUASI SISTEM KONTROL ROBOT IKAN LUNAK BERBASIS AKTUASI PNEUMATIK UNTUK NAVIGASI TARGET STATIS DAN DINAMIS

Rizal Meifan, Ahmad Ataka Awwalur Rizqi, S.T.,Ph.D. ; Dr.Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T.,M.Eng.,IPM

Universitas Gadjah Mada, 2025 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

**PERANCANGAN DAN EVALUASI SISTEM KONTROL ROBOT
IKAN LUNAK BERBASIS AKTUASI PNEUMATIK UNTUK
NAVIGASI TARGET STATIS DAN DINAMIS**

TESIS



*THE SUSTAINABLE DEVELOPMENT GOALS
Industry, Innovation and Infrastructure*

Rizal Meifan

23/524716/PTK/15248

**PROGRAM MAGISTER PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI INFORMASI
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2025**

**PERANCANGAN DAN EVALUASI SISTEM KONTROL ROBOT IKAN LUNAK
BERBASIS AKTUASI PNEUMATIK UNTUK NAVIGASI TARGET STATIS
DAN DINAMIS**

Dipersiapkan dan disusun oleh

Rizal Meifan

23/524716/PTK/15248

Telah dipertahankan di depan dewan penguji

Pada tanggal : **16 Juli 2025**

Susunan Dewan Penguji

Ketua



Dzuhri Radityo Utomo, S.T, M.E., Ph.D

Anggota



Ahmad Ataka Awwalur Rizqi , S.T., Ph.D

Anggota



**Dr.Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng.,
IPM.**

Anggota



Ir. Prapto Nugroho, S.T., M.Eng., D.Eng., IPM.

Tesis ini telah diterima sebagai salah satu persyaratan
untuk memperoleh gelar Magister

Tanggal: **25 Juli 2025**

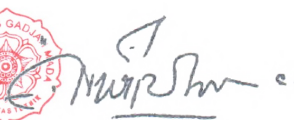
Ketua Program Studi Magister Teknik Elektro



Dr. Ir. M. Isnaeni Bambang Setyonegoro, M.T.

NIP. 196510041993031003

Mengetahui,
Ketua Departemen
Teknik Elektro dan Teknologi Informasi



Prof. Ir. Hanung Adi Nugroho, S.T., M.Eng., Ph.D., IPM., SMIEEE.

NIP. 197802242002121001



TESIS

**PERANCANGAN DAN EVALUASI SISTEM KONTROL ROBOT IKAN LUNAK
BERBASIS AKTUASI PNEUMATIK UNTUK NAVIGASI TARGET STATIS
DAN DINAMIS**

Rizal Meifan

23/524716/PTK/15248

telah disetujui Tim Pembimbing

Pembimbing Utama



Ahmad Ataka Awwalur Rizqi, S.T., Ph.D

Pembimbing Pendamping



Dr.Eng. Ir. Adha Imam Cahyadi, S.T., M.Eng., IPM.

