

LAPORAN PROYEK AKHIR

IMPLEMENTASI KENDALI PID PADA SISTEM NAVIGASI *FOUR WHEEL OMNI DIRECTIONAL* ROBOT MENGGUNAKAN METODE *ODOMETRY*



disusun oleh :

DHIYA UDDIN RIJALUSALAM

NIM : 15/386451/SV/09837

PROGRAM DIPLOMA TEKNOLOGI LISTRIK

SEKOLAH VOKASI

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2018