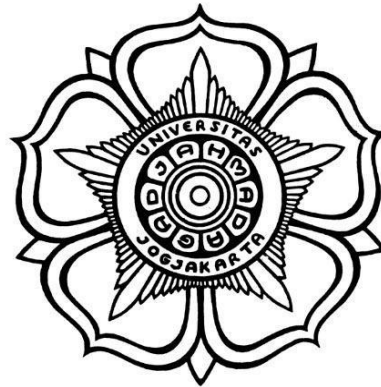


LAPORAN TUGAS AKHIR

**RANCANG BANGUN KESEIMBANGAN ROBOT BERODA DUA
MENGGUNAKAN METODE KENDALI PROPORSIONAL INTEGRAL
DERIVATIF**

***PROTOTYPE OF BALANCING TWO WHEELED ROBOT USING
PROPORTIONAL INTEGRAL DERIVATIVE CONTROLLER***



SATRIA PANJI WIBOWO

14/370232/SV/07739

**PROGRAM STUDI D3 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2017