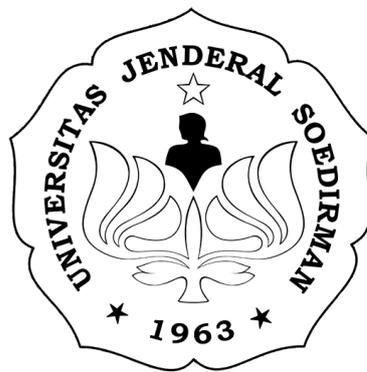


LAPORAN TUGAS AKHIR

RANCANG BANGUN SISTEM KONTROL PERPINDAHAN GIR SEPEDA OTOMATIS BERDASARKAN KECEPATAN BERBASIS ARDUINO NANO

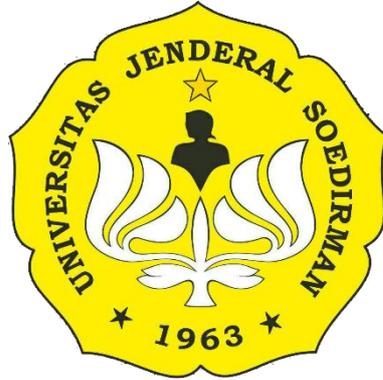
Disusun untuk memenuhi sebagian persyaratan memperoleh gelar sarjana
di Jurusan Teknik Elektro Universitas Jenderal Soedirman



Disusun oleh:

Rafi Rif'at Hasyim
H1A018060

**KEMENTERIAN PENDIDIKAN KEBUDAYAAN RISET DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN
FAKULTAS TEKNIK
JURUSAN/PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
PURBALINGGA
2022**



LAPORAN TUGAS AKHIR

RANCANG BANGUN SISTEM KONTROL PERPINDAHAN GIR SEPEDA OTOMATIS BERDASARKAN KECEPATAN BERBASIS ARDUINO NANO

Disusun untuk memenuhi sebagian persyaratan memperoleh gelar sarjana
di Jurusan Teknik Elektro Universitas Jenderal Soedirman



Disusun oleh:

Rafi Rif'at Hasyim
H1A018060

**KEMENTERIAN PENDIDIKAN KEBUDAYAAN RISET DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN
FAKULTAS TEKNIK
JURUSAN/PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
PURBALINGGA
2022**