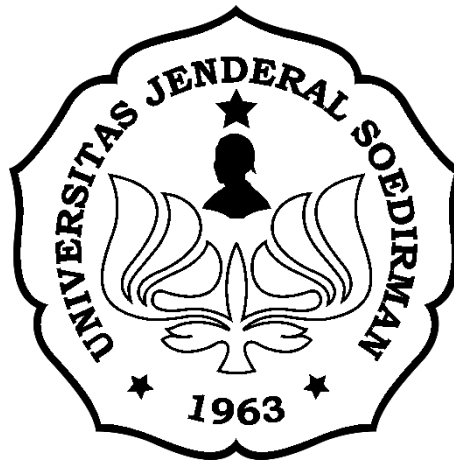


LAPORAN TUGAS AKHIR

PROTOTYPE FORKLIFT RODA 2 (*SELF-BALANCING ROBOT*) DENGAN KENDALI PID METODE ZIEGLER-NICHOLS BERBASIS MIKROKONTROLLER

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

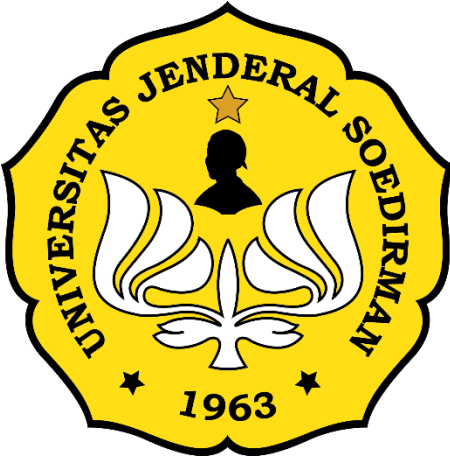


Disusun oleh:

Ragil Subekti
H1A017042

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

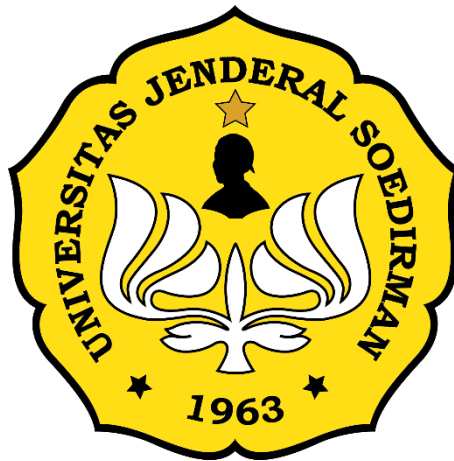
2023



LAPORAN TUGAS AKHIR

PROTOTYPE FORKLIFT RODA 2 (*SELF-BALANCING ROBOT*) DENGAN KENDALI PID METODE ZIEGLER-NICHOLS BERBASIS MIKROKONTROLLER

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



Disusun oleh:

Ragil Subekti
H1A017042

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

2023