

LAPORAN TUGAS AKHIR

RANCANG BANGUN ALGORITMA KENDALI PERGERAKAN ROBOT OTONOM BERODA BERKONFIGURASI *X-DRIVE* BERBASIS PID DAN KINEMATIKA

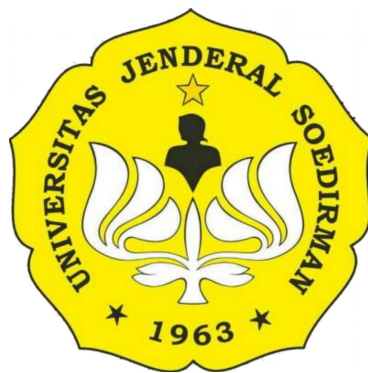
Disusun untuk memenuhi sebagian persyaratan memperoleh gelar Sarjana
Teknik di Jurusan Teknik Elektro Universitas Jenderal Soedirman



Disusun oleh:

Rafif Susena
H1A021025

**KEMENTERIAN PENDIDIKAN TINGGI, SAINS DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN
FAKULTAS TEKNIK
JURUSAN/PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
PURBALINGGA
2025**



LAPORAN TUGAS AKHIR

RANCANG BANGUN ALGORITMA KENDALI PERGERAKAN ROBOT OTONOM BERODA BERKONFIGURASI X-DRIVE BERBASIS PID DAN KINEMATIKA

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



Disusun oleh:

Rafif Susena
H1A021025

**KEMENTERIAN PENDIDIKAN TINGGI, SAINS DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN
FAKULTAS TEKNIK
JURUSAN/PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
PURBALINGGA
2025**