

**PERANCANGAN SISTEM KENDALI *MOBILE ROBOT*
DENGAN GPS MENGGUNAKAN METODE PID**

*CONTROL SYSTEM DESIGN OF MOBILE ROBOT WITH GPS
USING PID METHOD*

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan

Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh :

RAHARDI PRAKOSO

1102144143



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2018