

**PERANCANGAN KONTROL KESTABILAN VERTIKAL PADA ROBOT BERODA
SATU MENGGUNAKAN KONSEP PENDULUM TERBALIK**

***DESIGN OF VERTICAL STABILITY CONTROL ON A SINGLE WHEEL ROBOT
USING INVERTED PENDULUM CONCEPT***

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan Program Studi
Strata 1 Teknik Fisika

Disusun Oleh :

ANDI ADITYA PRATAMA

1104140081



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2019