

**RANCANG BANGUN *SELF-BALANCING ROBOT VIRTUAL REALITY* DENGAN METODE KENDALI PID**

***DESIGN OF SELF-BALANCING VIRTUAL REALITY ROBOT USING PID CONTROL METHOD***

**TUGAS AKHIR**

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan

Program Studi Strata 1 Teknik Fisika

Disusun Oleh:

FAZZA FAKHRI RABBANY

1104152073



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO  
UNIVERSITAS TELKOM  
BANDUNG  
2020**