

LEMBAR PENGESAHAN

TUGAS AKHIR

Kendali Heading Direction pada Omnidirectional Unmanned Surface Vessels (USV) dengan Metode Proportional -Integral-Derivative (PID)
(Heading Direction Control for Omnidirectional Unmanned Surface Vessels using Proportional -Integral-Derivative (PID) Method)

Telah disetujui dan disahkan sebagai Buku Tugas Akhir

Program Studi Teknik Elektro

Fakultas Teknik Elektro

Universitas Telkom

Disusun oleh:

FELIX

1102181075

Bandung, 11 Februari 2022

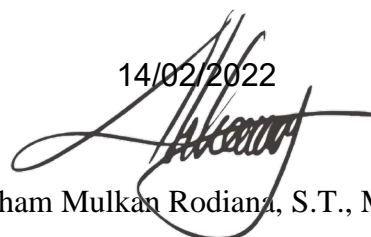
Pembimbing 1

Pembimbing 2

2022/02/14


Muhammad Ridho Rosa, S.T., M.Sc.

NIP. 20900005

14/02/2022


Irham Mulkan Rodiana, S.T., M.T.

NIP. 20950004