

**Desain Kendali Kecepatan dan Posisi dengan Kalman  
Filter pada *Mobile Robot***

***(Mobile Robot Speed and Position Control with Kalman  
Filter)***

**TUGAS AKHIR**

Disusun sebagai syarat mata kuliah Tugas Akhir

Di Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

**TIRTA YUDHA HERNANDA**

**1102184055**



**Universitas  
Telkom**

**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO**

**UNIVERSITAS TELKOM**

**BANDUNG**

**2022**