

# LEMBAR PENGESAHAN

## TUGAS AKHIR

Tugas akhir disusun untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh gelar

**SARJANA TEKNIK (S.T)**

di

**Telkom University  
Surabaya**

**RANCANG BANGUN SISTEM ADAPTIVE CRUISE CONTROL  
MENGUNAKAN KENDALI PID, YOLO PLATFORM, DAN ROBOT  
MOBIL UNTUK MENGURANGI PHANTOM TRAFFIC JAMS**

**Disusun oleh:**

**MUHAMMAD ARDIANSYAH AL FAIZ**

**1102200049**

**Disetujui oleh:**

1. Dwi Edi Setyawan, S.T., M.T.  
NIP. 19870005

(Pembimbing 1)

2. Ardiansyah Al Farouq, S.ST., M.T.  
NIP. 20930033

(Pembimbing 2)

3. Dr. Mohammad Yanuar Hariyawan, S.T., M.T  
NIP. 22760004

(Penguji 1)

4. Eka Sari Oktarina, S. Kom., M.Eng.  
NIP. 23910008

(Penguji 2)

Ketua Program Studi Teknik Komputer  
Fakultas Teknik Elektro

**Telkom**

**Dr. Mohammad Yanuar Hariyawan, S.T., M.T.**

**NIP. 22760004**