



PROYEK AKHIR

***AUTONOMUS DRIFTING MOBILE ROBOT:  
KONTROL KEMUDI DUA RODA UNTUK  
MEMINIMALISIR OVERSTEER DAN UNDERSTEER  
PADA MOBILE ROBOT  
AUTONOMOUS DRIFTING MOBILE ROBOT:  
TWO WHEEL STEER CONTROL  
TO MINIMIZE OVERSTEER AND UNDERSTEER  
ON MOBILE ROBOT***

Oleh :

Risdamayanti Syahfitri  
NRP. 3110 141 041

Dosen Pembimbing 1 :

Raden Sanggar Dewanto S.T., M.T., Ph.D.  
NIP. 197011061997031002

Dosen Pembimbing 2 :

Eko Henfri Binugroho, S.ST., M.Sc.  
NIP. 197912232003121002

**PROGRAM STUDI D4 TEKNIK MEKATRONIKA  
DEPARTEMEN TEKNIK MEKANIKA DAN ENERGI  
POLITEKNIK ELEKTRONIKA NEGERI SURABAYA  
2018**