

LEMBAR PENGESAHAN

KONTROL KEMUDI DUA RODA UNTUK MEMINIMALISIR OVERSTEER DAN UNDERSTEER PADA MOBILE ROBOT

Oleh :

Risdamayanti Syahfitri
NRP. 3110 141 041

**Proyek Akhir ini diajukan sebagai salah satu syarat untuk
memperoleh gelar Sarjana Sains Terapan (S.ST.) di
Program Studi Diploma 4 Teknik Mekatronika
Departemen Teknik Mekanika dan Energi
Politeknik Elektronika Negeri Surabaya**

Disetujui dan disahkan pada 9 Februari 2018 oleh:

Dosen Pembimbing:

1. **Raden Sanggar Dewanto, S.T., M.T., Ph.D.** ()
NIP. 197011061997031002
2. **Eko Henfri Binugroho, S.ST., M.Sc** ()
NIP. 197912232003121002

Tim Penguji:

1. **Endah Suryawati Ningrum, S.T., M.T.** ()
NIP. 198205112009122001
2. **Anhar Risnumawan, S.ST., M.Cs.** ()
NIP. 2000000119
3. **Eko Budi Utomo, S.ST., M.T.** ()
NIP. 2000000072

Mengetahui,
Ketua Program Studi D4 Teknik Mekatronika

Endah Suryawati Ningrum, S.T., M.T.
NIP. 19750112 200012 2 001