

LEMBAR PENGESAHAN

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

Oleh:

Risdamayanti Syahfitri

NRP. 3110141041

**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 Tanggal 25 Juli 2018 oleh:

Penguji Proyek Akhir:

Dosen Pembimbing:

1.

1.

Didik Setyo Purnomo, S.T., M.Eng.

NIP. 197002191995121001

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

NIP. 197011061997031002

2.

2.

Dr. Ir. Endra Pitowarno, M.Eng.

NIP. 196206301987011001

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

NIP. 197912232003121002

3.

Novian Fajar Satria, S.ST., M.T.

NIDN. 0019119001

**Mengetahui,
Ketua Program Studi D4 Teknik Mekatronika**

Endah Suryawati Ningrum, S.T., M.T.

NIP. 197501122000122001