



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**