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 : <u>Risdamayanti Syahfitri</u> NRP. 3110 141 041

Dosen Pembimbing 1 :
Raden Sanggar Dewanto S.T., M.T.,Ph.D.
NIP. 197011061997031002

Dosen Pembimbing 2 :

<u>Eko Henfri Binugroho, S.ST., M.Sc.</u>

NIP. 197912232003121002

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



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 : <u>Eko Henfri Binugroho, S.ST., M.Sc.</u> NIP. 197912232003121002

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

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:

Dogon Dombimbing

()
()
()
()
()
	(

Mengetahui, Ketua Program Studi D4 Teknik Mekatronika

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