

## **SURAT PERNYATAAN BEBAS PLAGIARISM**

Saya yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Faiz Daffa Ulhaq  
NIM : 2010314035  
Program Studi : Teknik Elektro

Dengan ini menyatakan bahwa judul skripsi “**RANCANG BANGUN SISTEM NAVIGASI MOBILE ROBOT DENGAN *INERTIAL MEASUREMENT UNIT* (IMU) BERBASIS LOGIKA FUZZY DAN PENDEKATAN KENDALI PROPORSIONAL INTEGRAL DERIVATIF (PID)**” benar bebas dari plagiarisme dengan skor 24%. Apabila pernyataan ini terbukti tidak benar, maka saya bersedia menerima sanksi sesuai dengan ketentuan yang berlaku.

Demikian surat pernyataan ini dibuat untuk dipergunakan sebagaimana mestinya.

Jakarta, 18 Januari 2023

Yang Menyatakan,

Faiz Daffa Ulhaq

Pembimbing I

Pembimbing II

Achmad Zuchriadi, S.T., M.T.

Ferdyanto, S.T., M.T.