

LEMBAR PERSETUJUAN

**PENERAPAN METODE KENDALI PID (PROPORTIONAL
INTEGRAL DERIVATIVE) PADA ROBOT KESEIMBANGAN
BERODA DUA**

SKRIPSI


Disusun dan Diajukan Untuk Melengkapi dan Memenuhi Persyaratan
Guna Mencapai Gelar Sarjana Teknik

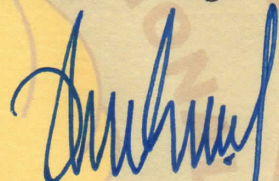
Disusun oleh :
BAYU WIRAWAN INDARTO
NIM. 1312221

Diperiksa dan Disetujui,

Dosen Pembimbing I

Dosen Pembimbing II


Dr. Eng. Aryuanto Soetedjo, ST, MT
NIP.P. 1030800417


M. Ibrahim Ashari, ST, MT
NIP.P. 1030100358




M. Ibrahim Ashari, ST, MT
NIP.P. 1030100358

**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO S-1
KONSENTRASI TEKNIK ELEKTRONIKA
FAKULTAS TEKNOLOGI INDUSTRI
INSTITUT TEKNOLOGI NASIONAL MALANG**

2017