

HALAMAN JUDUL

**IMPLEMENTASI *INVERSE KINEMATICS* DAN KONTROL
PID UNTUK PERGERAKAN *MOBILE ROBOT MECANUM
WHEELS***

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik

Oleh:

Nama : Moch Yuangga Permana

NPM : 217002010



**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS SILIWANGI
TASIKMALAYA**

2025