

HALAMAN PENGESAHAN

Tugas akhir ini diajukan oleh:

Nama : Moch Yuangga Permana
NPM : 217002010
Program Studi : Teknik Elektro
Judul Penelitian : Implementasi *Inverse Kinematics* dan Kontrol PID Untuk
Pergerakan *Mobile Robot Mecanum Wheels*

Telah berhasil dipertahankan di hadapan dewan penguji dan diterima sebagai persyaratan yang diperlukan untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Program Studi Teknik Elektro, Fakultas Teknik, Universitas Siliwangi.

DEWAN PENGUJI

Pembimbing I : Dr. Ir. Edvin Priatna, S.T., M.T.

(.....)

Pembimbing II : Ir. Imam Taufiqurrahman, S.Pd., M.T.

(.....)

Penguji I : Dr. Ir. Asep Andang, S.T., M.T., IPU.,
ASEAN Eng.

(.....)

Penguji II : Ir. Firmansyah M.S.N, S.T., M.Kom., IPM.,
ASEAN Eng.

(.....)

Ditetapkan di : Tasikmalaya

Tanggal : 17 Juli 2025

Mengetahui,

Dekan
Fakultas Teknik

Ketua Program Studi
Teknik Elektro



Prof. Dr. Eng. Ir. H. Aripin, IPU.,
ASEAN Eng.
NIP. 196708161996031001

Ir. Firmansyah M.S.N, S.T., M.Kom., IPM.,
ASEAN Eng.
NIP. 198312052021211001