

**IMPLEMENTASI *TRAJECTORY TRACKING* PADA
MOBILE ROBOT DIFFERENTIAL DRIVE DENGAN
METODE *ODOMETRY* DAN PENGENDALIAN
SIMULTAN**

TUGAS AKHIR

Oleh:

Nama : Sayyid Qhutub Abdul Hakim

NPM : 217002025



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

2025