

LAPORAN SKRIPSI

PENERAPAN SISTEM KONTROL *PROPORTIONAL INTEGRAL DERIVATIVE* PADA NAVIGASI *WALL FOLLOWING* ROBOT *HEXAPOD* DALAM *TRIPOD GAIT* DAN *WAVE GAIT*



**Oleh :
MUHAMMAD DZIKRON ARDIANSYAH
195430012**

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS TEKNIK DAN INFORMATIKA
UNIVERSITAS PANCA MARGA
2023**