

**ROBOT KESEIMBANGAN DUA RODA
MENGUNAKAN ARDUINO**

***TWO WHEELS SELF BALANCING ROBOT USING
ARDUINO***

Laporan Tugas Akhir

Diajukan untuk Memenuhi Persyaratan Akademik Dalam
Menyelesaikan Pendidikan Strata Satu (S-1)
pada Program Studi Sistem Komputer, Fakultas Teknik
Universitas Kristen Maranatha

Alexander Giovani Koisine

1327010



**PROGRAM STUDI S-1 SISTEM KOMPUTER
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS KRISTEN MARANATHA
BANDUNG
2017**

KATA PENGANTAR

Puji dan syukur kehadirat Tuhan Yang Maha Esa yang telah memberikan rahmat dan karuniaNya. Sehingga penulis dapat menyelesaikan laporan yang berjudul Robot Keseimbangan Dengan Dua Roda Menggunakan Arduino ini dengan baik. Laporan ini dibuat untuk memenuhi salah satu syarat untuk mencapai gelar Sarjana Teknik di Universitas Kristen Maranatha.

Dalam penyusunan karya tulis ini, penulis mendapat banyak arahan serta bimbingan dari berbagai pihak, baik dosen serta teman-teman yang mendukung.

Untuk itu penulis menyampaikan rasa hormat dan terimakasih kepada berbagai pihak yang telah membantu dalam pembuatan laporan ini. Rasa hormat dan terimakasih penulis ucapkan kepada :

1. Bapak Andrew Sebastian Lehman, S.T., M.Eng., selaku Ketua Program Studi (S-1) Sistem Komputer Universitas Kristen Maranatha yang telah mendukung penulis dalam menyelesaikan tugas akhir ini.
2. Bapak Semuil Tjiharjadi, S.T., M.M., M.T., selaku dosen pembimbing tugas akhir ini yang telah bersedia meluangkan waktu untuk memberikan bimbingan serta pengarahan kepada penulis hingga tugas akhir ini selesai
3. Orang tua dan seluruh anggota keluarga atas dorongan moral maupun materil.
4. Pihak lain yang tidak dapat disebutkan satu-persatu, yang telah membantu selama berlangsungnya tugas akhir ini.

Bandung, Agustus 2017

Penulis