



LAPORAN TUGAS AKHIR

Implementasi Metode Proportional-Integral-Derivative Control (PID Control) pada Line Following Robot

Muhammad Aldiansyah
NIM. 04181049

Kharis Sugiarto, SST.,M.T.

Andhika Giyantara, S.T., M.T.

Program Studi Teknik Elektro
Jurusan Teknik Elektro, Informatika, dan Bisnis,
Fakultas Sains dan Teknologi Informasi, Institut
Teknologi Kalimantan.
Balikpapan, 2025