



POLITEKNIK NEGERI  
CILACAP

TUGAS AKHIR

**KENDALI KESALAHAN PADA ROBOT KRSBI  
BERODA UNTUK DETEKSI POSISI DENGAN  
METODE KALMAN FILTER**

***ERROR CONTROL ON WHEELED KRSBI ROBOT  
FOR POSITION DETECTION USING KALMAN  
FILTER METHOD.***

Oleh :

**MUHAMAD ARIF HIDAYAT**

**NIM. 20.01.01.007**

**DOSEN PEMBIMBING :**

**ARIF SUMARDIONO, S.Pd., M.T.**

**NIP.198912122019031014**

**HENDI PURNATA, S.Pd., M.T.**

**NIP.199211132019031009**

**PROGAM STUDI DIPLOMA III TEKNIK ELEKTRONIKA  
JURUSAN REKAYASA ELEKTRO DAN MEKATRONIKA  
POLITEKNIK NEGERI CILACAP**

**2023**