

RANCANG BANGUN KONTROL *FUZZY LOGIC* PADA METODE *LEADER-FOLLOWER* UNTUK PENJEJAK FORMASI *MOBILE ROBOT*

FUZZY LOGIC CONTROL DESIGN ON LEADER-FOLLOWER METHOD FOR MOBILE ROBOT FORMATION TRACKING

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan Program Studi

Strata 1 Teknik Fisika

Universitas Telkom

Disusun oleh :

LISA ANJANI ARTA

1108100036



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2015