

ROBOT BERODA OTOMATIS DENGAN SISTEM NAVIGASI KOORDINAT *GLOBAL POSITIONING SYSTEM (GPS)* DENGAN MENGGUNAKAN KONTROL *FUZZY LOGIC*

(Autonomous Wheeled Robot with Global Positioning System (GPS) Coordinate Navigation System with Fuzzy Logic Control)

TUGAS AKHIR

Diajukan Sebagai Syarat Untuk Memperoleh Gelar
Sarjana Teknik Pada Program Studi Teknik Elektro

Fakultas Teknik Elektro

Universitas Telkom

Oleh:

DODHY FERNANDO GINTING

1105120111



Telkom
University

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2016

