

**SISTEM KONTROL PENEREMAN PADA *ELECTRIC UNICYCLE*
MENGUNAKAN METODE LOGIKA FUZZY DAN FILTER *NOISE*
SENSOR MENGGUNAKAN METODE KALMAN FILTER
*BRAKING CONTROL SYSTEM ON ELECTRIC UNICYCLE USING FUZZY
LOGIC METHOD AND SENSOR NOISE FILTERING USING
KALMAN FILTER METHOD***

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai syarat untuk memperoleh gelar
Sarjana Teknik pada Program Studi S1 Teknik Elektro
Universitas Telkom

Oleh:

**FAISAL PAKPAHAN
1105120002**



**PROGRAM STUDI S1 TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2016**