

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI *AUTOMATED GUIDED VEHICLE* (AGV)
MENGUNAKAN SISTEM LINE FOLLOWER DAN RFID SEBAGAI PEMETAAN
DENGAN *FUZZY LOGIC***

***(DESIGN AND IMPLEMENTATION OF AUTOMATED GUIDED VEHICLE (AGV) USING LINE
FOLLOWER SYSTEM AND RFID AS MAPPING WITH FUZZY LOGIC)***

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik

pada Program Studi S1 Teknik Elektro

Universitas Telkom

Disusun oleh :

MUH ABDUL LATIF

1102144031



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2019