

**SISTEM *COLLISION AVOIDANCE* ROBOT MOBIL PADA WAYPOINT  
*CONTROL* MENGGUNAKAN METODE LOGIKA FUZZY  
(*COLLISION AVOIDANCE SYSTEM FOR MOBILE ROBOT ON WAYPOINT  
CONTROL USING FUZZY LOGIC METHOD*)**

**TUGAS AKHIR**

Disusun sebagai syarat mata kuliah Tugas Akhir

Di Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

**HADI AL BUKHORI**

**1102184192**



**Universitas  
Telkom**

**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO**

**UNIVERSITAS TELKOM**

**BANDUNG**

**2022**