

**RANCANG BANGUN SISTEM NAVIGASI AUTOMATIC GUIDED VEHICLE
(AGV) MENGGUNAKAN SENSOR GARIS BERBENTUK LINGKARAN DAN
LOGIKA FUZZY**

*(DESIGN AND IMPLEMENTATION NAVIGATION SYSTEM A AUTOMATIC GUIDED
VEHICLE (AGV) USING CIRCLE LINE SENSOR AND FUZZY LOGIC)*

TUGAS AKHIR

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

Oleh :

ARIZAL ROMDON

1105100054



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2014**