

**KONTROL KESTABILAN GERAK ROBOT *LINE FOLLOWER*
DENGAN ACCELEROMETER DAN GYROSCOPE
MENGUNAKAN METODE LOGIKA FUZZY**

***CONTROL OF MOTION STABILITY OF THE LINE FOLLOWER
ROBOT WITH ACCELEROMETER AND GYROSCOPE
USING FUZZY LOGIC METHOD***

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan
Program Studi Strata 1 Teknik Elektro

Oleh:

**NANDIKA WIBOWO
1105111096**



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2015**