

**RANCANG BANGUN KESTABILAN POSISI SISTEM KENDALI
MANUAL ROBOT KAPAL SELAM MENGGUNAKAN METODE *FUZZY
LOGIC***

*DESIGN AND IMPLEMENTATION MANUAL NAVIGATION CONTROL
SYSTEM USING FUZZY LOGIC METHOD*

TUGAS AKHIR

Diajukan Untuk Memenuhi Syarat Menyelesaikan Pendidikan

Pada Program Strata 1 Teknik Elektro

Universitas Telkom

Disusun oleh:

DEVHA PARSAORAN SINAGA

1105110007



PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2015