

**Kendali Kecepatan dan Posisi Automated Guide Vehicle
Menggunakan *Fuzzy Logic* dan *PID Control***
(**Speed And Position Control Of Automated Guide Vehicle Using
*Fuzzy Logic And PID Control***)

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai syarat untuk memperoleh gelar
Sarjana Teknik pada Program Studi Teknik Fisika
Universitas Telkom

Oleh

M DARFYMA PUTRA

1108120007



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2016**