

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI KONTROL POSISI
ROBOT BAWAH AIR**

MENGGUNAKAN METODE *FUZZY LOGIC CONTROL*

***(Design and Implementation of Position Control Underwater Robot
Using Fuzzy Logic Control Method)***

PROPOSAL TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat mata kuliah Penyusunan Karya Ilmiah dan Proposal

Di Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh :

Fareza Rizky Ramadhan

1105130049



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2017