

Perancangan dan Implementasi *One Steered Traction Wheel Robot* dengan *Circular Line Sensor* menggunakan Kontrol Logika Fuzzy

(Design and implementation of one steered traction wheel robot with circular line sensor using fuzzy logic control)

TUGAS AKHIR

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

Oleh:
AGUNG PRIYONO
1105104080



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2014**