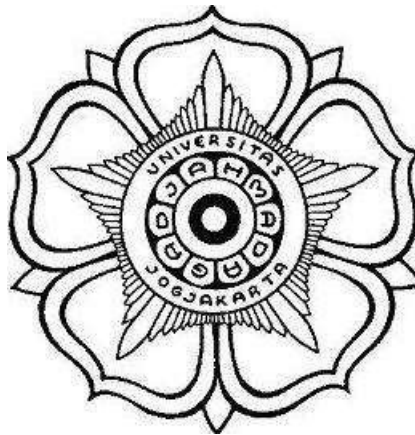


**HALAMAN JUDUL**  
**LAPORAN TUGAS AKHIR**

**KENDALI GIMBAL KAMERA *TRACKING* 2-SUMBU PADA *REMOTELY***  
***OPERATED* VEHICLE (ROV) DENGAN METODE *FUZZY LOGIC***

***GIMBAL CAMERA TRACKING 2-AXIS CONTROL ON THE REMOTELY OPERATED***  
***VEHICLE (ROV) WITH FUZZY LOGIC METHOD***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh gelar Sarjana Terapan  
Teknik pada Program Studi Diploma IV Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol



**ILHAM DWI KURNIAWAN**

**20/460868/SV/17949**

**PROGRAM STUDI DIPLOMA TEKNOLOGI REKAYASA**  
**INSTRUMENTASI DAN KONTROL**

**SEKOLAH VOKASI**

**UNIVERSITAS GADJAH MADA**

**YOGYAKARTA**

**2022**