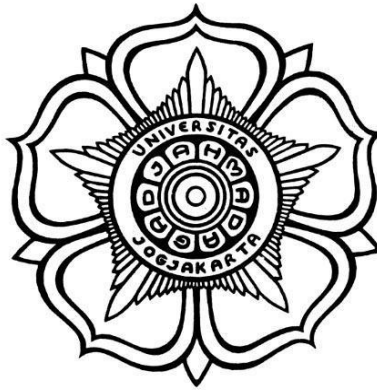


LAPORAN TUGAS AKHIR

RANCANG BANGUN SELF-BALANCING ROBOT BERODA DUA MENGGUNAKAN KENDALI LOGIKA FUZZY

DESIGN OF TWO WHEELED SELF-BALANCING ROBOT USING FUZZY LOGIC CONTROLLER



KEVIN AJAT SUDRAJAT

14/369986/SV/07493

PROGRAM STUDI DIPLOMA ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI

DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA

SEKOLAH VOKASI

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2017