PERANCANGAN ROBOT BERKAKI MENGGUNAKAN SENSOR KOMPAS DIGITAL, PIR (*PASSIVE INFRA RED*), DAN IR (*INFRA RED*)

TUGAS AKHIR

Disusun untuk memenuhi syarat kelulusan pada
Program Studi Sistem Komputer Strata Satu di Jurusan Teknik Komputer

Oleh :

SONTY LENA

1.02.04.052

Pembimbing :

Asep Solih Awalludin, M.Si.

Agus Mulyana, S.Kom.

JURUSAN TEKNIK KOMPUTER

FAKULTAS TEKNIK DAN ILMU KOMPUTER

UNIVERSITAS KOMPUTER INDONESIA

BANDUNG

2008


UNIVERSITAS KOMPUTER INDONESIA
UNIKOM