PERANCANGAN SISTEM KENDALI GERAK PADA *PLATFORM* ROBOT PENGANGKUT

TUGAS AKHIR

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

Oleh

Ripki Hamdi

10208113

Pembimbing

Taufiq Nuzwir Nizar, M.Kom.

JURUSAN TEKNIK KOMPUTER
FAKULTAS TEKNIK DAN ILMU KOMPUTER
UNIVERSITAS KOMPUTER INDONESIA
BANDUNG
2013