

**RANCANG BANGUN KESTABILAN POSISI SISTEM KENDALI  
MANUAL ROBOT KAPAL SELAM MENGGUNAKAN METODE *FUZZY  
LOGIC***

*DESIGN AND IMPLEMENTATION MANUAL NAVIGATION CONTROL  
SYSTEM USING FUZZY LOGIC METHOD*

**TUGAS AKHIR**

Diajukan Untuk Memenuhi Syarat Menyelesaikan Pendidikan

Pada Program Strata 1 Teknik Elektro

Universitas Telkom

Disusun oleh:

**DEVHA PARSAORAN SINAGA**

**1105110007**



**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO**

**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO**

**UNIVERSITAS TELKOM**

**BANDUNG**

**2015**