

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM ROBOT LINE
FOLLOWER *MULTIPLE USER* DENGAN KEMAMPUAN
DETEKSI WARNA MENGGUNAKAN
LOGIKA KONTROL ADAPTIF**

*(DESIGN AND IMPLEMENTATION OF MULTIPLE USER LINE
FOLLOWER ROBOT SYSTEM WITH COLOR DETECTION CAPABILITY
USING ADAPTIVE CONTROL LOGIC)*

TUGAS AKHIR

Diajukan untuk memenuhi sebagian dari syarat untuk memperoleh gelar Sarjana
Teknik Departemen Elektro dan Komunikasi dari
Universitas Telkom

Oleh

FARIZ ADILAH

1105080013



UNIVERSITAS TELKOM

2015