

**APLIKASI SISTEM KONTROL NAVIGASI *MOBILE ROBOT* (METODE
FUZZY LOGIC) DAN SISTEM KONTROL GERAK *ARM 1 DOF* (METODE
ANFIS) PADA *MOBILE MANIPULATOR CERDAS***

SKRIPSI

**Diajukan sebagai syarat memperoleh gelar Sarjana Sains di Bidang Fisika Instrumentasi pada
Jurusan Fisika Fakultas Sains dan Teknologi UIN Sunan Gunung Djati Bandung**



Oleh

ENDAH KINARYA PALUPI
1127030018

JURUSAN FISIKA

FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI

UNIVERSITAS ISLAM NEGERI SUNAN GUNUNG DJATI

2016



uin

UNIVERSITAS ISLAM NEGERI
SUNAN GUNUNG DJATI
BANDUNG