

LAPORAN TUGAS AKHIR

MODEL ROBOT PEMINDAH BARANG OTOMATIS BERDASARKAN

TITIK KOORDINAT SUMBU X & Y MENGGUNAKAN SENSOR

***PROXIMITY INFRARED* & SENSOR ULTRASONIK BERBASIS**

ARDUINO 2560

Diajukan guna melengkapi sebagian syarat

Dalam mencapai gelar sarjana strata satu (S1)



UNIVERSITAS
MERCU BUANA

Disusun Oleh :

UNIVERSITAS
MERCU BUANA

Nama : Adi Juliyanto

NIM : 41416320040

Program Studi : Teknik Elektro

PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS TEKNIK

UNIVERSITAS MERCU BUANA

JAKARTA

2018