

Perancangan Robot *Wall Follower* dengan Metode *Proportional Integral Derivative (PID)* Berbasis Mikrokontroler

LAPORAN TUGAS AKHIR

*Sebagai Salah Satu Syarat Untuk Menyelesaikan Program Sarjana
Pada Jurusan Sistem Komputer Universitas Andalas*

AS'ARI

0910452017



**JURUSAN SISTEM KOMPUTER
FAKULTAS TEKNOLOGI INFORMASI
UNIVERSITAS ANDALAS
PADANG
2014**