

**SISTEM KENDALI *AUTONOMOUS* DAN KETAHANAN SISTEM VISI ROBOT  
*HUMANOID* MENGGUNAKAN SENSOR BH1750 PADA ROBOT *BIOLOID***

**TUGAS AKHIR**

Tugas Akhir ini sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar sarjana  
Teknik Informatika Universitas Pembangunan Nasional “Veteran” Yogyakarta



**Disusun Oleh :**

**Muhammad Arif Wijaya**  
**123120039**

**PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA  
JURUSAN TEKNIK INFORMATIKA  
FAKULTAS TEKNIK INDUSTRI  
UNIVERSITAS PEMBANGUNAN NASIONAL “VETERAN”  
YOGYAKARTA**

**2016**