

**ROBOT *FORKLIFT* PENYIMPAN DAN PENGAMBIL
BARANG OTOMATIS DENGAN *LINE FOLLOWER*
BERBASIS MIKROKONTROLER**

***FORKLIFT STORING ROBOT AND AUTOMATIC PICKUP
MACHINE WITH LINE FOLLOWER BASED ON
MICROCONTROLLER***

Diajukan untuk Memenuhi Persyaratan Akademik Dalam
Menyelesaikan Program Studi Strata Satu (S-1)
Program Studi Sistem Komputer - Fakultas Teknik
Universitas Kristen Maranatha

LAPORAN TUGAS AKHIR

Andreas Tianda

1427008



**PROGRAM STUDI S-1 SISTEM KOMPUTER
FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS KRISTEN MARANATHA
BANDUNG
2018**

KATA PENGANTAR

Puji dan syukur atas kehadiran Tuhan Yang Maha Esa karena atas berkat dan rahmat-Nya sehingga Penulis dapat menyelesaikan Tugas Akhir yang berjudul **”Robot Forklift Penyimpan dan Pengambil Barang Otomatis dengan Line Follower Berbasis Mikrokontroler”** tepat pada waktunya.

Pada pelaksanaan Tugas Akhir ini, Penulis banyak mendapat bantuan dan kerja sama dari berbagai pihak. Untuk itu pada kesempatan ini, Penulis ingin menyampaikan terima kasih kepada:

1. Semuil Tjiharjadi, S.T.,M.M.,M.T., selaku Dosen Pembimbing Tugas Akhir ini yang telah bersedia meluangkan waktu untuk memberikan bimbingan serta pengarahan kepada Penulis hingga Tugas Akhir ini selesai
2. Andrew Sebastian Lehman, S.T., M.Eng., selaku Ketua Jurusan Sistem Komputer Universitas Kristen Maranatha yang telah mendukung Penulis dalam menyelesaikan Tugas Akhir ini.
3. Orang tua dan seluruh anggota keluarga atas dorongan moral maupun materil.
4. Pihak lain yang tidak dapat disebutkan satu-persatu, yang telah membantu selama berlangsungnya Tugas Akhir ini.

Penulis menyadari bahwa laporan Tugas Akhir ini masih jauh dari sempurna. Oleh karena itu, kritik dan saran sangat diharapkan untuk menyempurnakan alat Tugas Akhir ini.

Akhir kata, kiranya Tugas Akhir ini dapat berguna bagi Mahasiswa/i Teknik Komputer di Universitas Kristen Maranatha khususnya dan masyarakat umum.

Bandung, Agustus 2018

Penulis