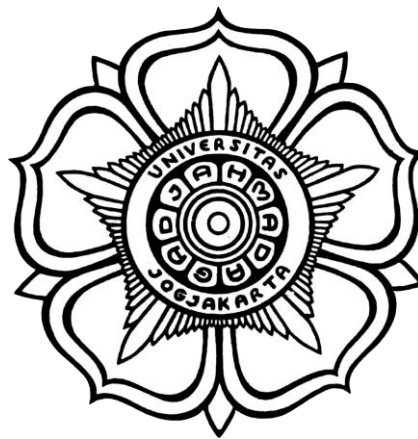


LAPORAN PROYEK AKHIR

PATH PLANNING DAN OBSTACLE AVOIDANCE MOBILE ROBOT KHEPERA-IV PADA PLATFORM COPPELIASIM BERBASIS DEEP Q-NETWORK (DQN) DAN BRAITENBERG



Disusun oleh:
NABILLA DESTRIANTY
19/447292/SV/16986

**PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN
TEKNOLOGI REKAYASA INSTRUMENTASI DAN KONTROL
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2023**

***PATH PLANNING DAN OBSTACLE AVOIDANCE MOBILE ROBOT KHEPERA-IV
PADA PLATFORM COPPELIASIM BERBASIS DEEP Q-NETWORK (DQN) DAN
BRAITENBERG***

Proyek Akhir

Program Studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol

**Diajukan sebagai syarat kelengkapan studi jenjang Sarjana Terapan
untuk memperoleh gelar Sarjana Terapan Teknik pada
Program Studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol**

Oleh:

NABILLA DESTRIANTY

19/447292/SV/16986

**PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN
TEKNOLOGI REKAYASA INSTRUMENTASI DAN KONTROL
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2023**

PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI

Saya yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Nabilla Destrianty

NIM : 19/447292/SV/16986

Tahun terdaftar : 2019

Program studi : Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol

Fakultas/Sekolah : Sekolah Vokasi

Menyatakan bahwa dalam dokumen ilmiah Tugas Akhir ini tidak terdapat bagian dari karya ilmiah lain yang telah diajukan untuk memperoleh gelar akademik di suatu Lembaga Pendidikan Tinggi, dan juga tidak terdapat karya atau pendapat yang pernah ditulis atau diterbitkan oleh orang/Lembaga lain, kecuali yang secara tertulis disitasi dalam dokumen ini dan disebutkan sumbernya secara lengkap dalam daftar Pustaka.

Dengan demikian saya menyatakan bahwa dokumen ilmiah ini bebas dari unsur-unsur plagiasi dan apabila dokumen ilmiah Tugas Akhir ini di kemudian hari terbukti merupakan plagiasi dari hasil karya penulis lain dan/atau dengan sengaja mengajukan karya atau pendapat yang merupakan hasil karya penulis lain, maka penulis bersedia menerima sanksi akademik dan/atau sanksi hukum yang berlaku.

Yogyakarta, 30 November 2023



NABILLA DESTRIANTY

19/447292/SV/16986

LEMBAR PENGESAHAN

Judul : *PATH PLANNING DAN OBSTACLE AVOIDANCE MOBILE ROBOT KHEPERA-IV PADA PLATFORM COPPELIASIM BERBASIS DEEP Q-NETWORK (DQN) DAN BRAITENBERG*

Nama : Nabilla Destrianty

Program Studi : Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol

Pembimbing : Jans Hendry, S.T., M.Eng.

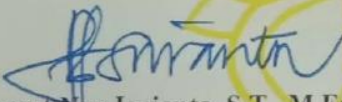
Waktu Ujian : Rabu, 29 November 2023, Pukul 08.00 WIB, Ruang HS 209 Gedung HY

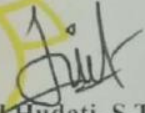
Telah dipertanggungjawabkan dan diuji oleh Tim penguji serta disetujui dan disahkan
Sebagai syarat kelengkapan studi jenjang Sarjana Terapan
Program studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol
Sekolah Vokasi Universitas Gadjah Mada

Yogyakarta, 29 November 2023
Tim Penguji

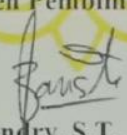
Ketua

Anggota


Hidayat Nur Isnianto, S.T., M.Eng.
NIP. 197305282002121001


Imroatul Hudati, S.T., M.T.
NIKA. 131199406202001201

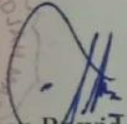
Dosen Pembimbing

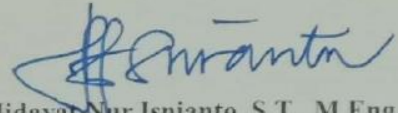

Jans Hendry, S.T., M.Eng.
NIKA. 111198501202001101

Mengetahui,

Ketua Departemen
Teknik Elektro dan Informatika

Ketua Program Studi Teknologi
Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol


Nur Rohman Bosyid, S.T., M.T., D.Eng.
NIKA. 111197510201206101


Hidayat Nur Isnianto, S.T., M.Eng.
NIP. 197305282002121001