

SKRIPSI

***POINT-TO-POINT NAVIGATION ROBOT BERODA DENGAN
PERENCANAAN JALUR DI LINGKUNGAN INDOOR
POINT-TO-POINT NAVIGATION FOR A WHEELED ROBOT
WITH PATH PLANNING IN AN INDOOR ENVIRONMENT***



YAHYA MIFTAHUL ULUM LUBIS

20/462097/PA/20069

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2024**

SKRIPSI

POINT-TO-POINT NAVIGATION ROBOT BERODA DENGAN
PERENCANAAN JALUR DI LINGKUNGAN INDOOR

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Yahya Miftahul Ulum Lubis

20/462097/PA/20069

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji
pada tanggal 03 Januari 2025

Susunan Tim Penguji



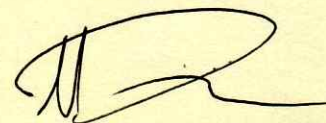
Prof. Dr. Jazi Eko Istiyanto, M.Sc.
Ketua Penguji



Nia Gella Auguestien, S.Si., M.Cs.
Anggota Penguji



Ika Candradewi, S.Si., M.Cs.
Pembimbing Pertama



Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.
Mengetahui, Pembimbing Kedua
a.n. Dekan FMIPA UGM
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran
dan Kemahasiswaan



Prof. Drs. Roto, M.Eng., Ph.D.
NIP. 196711171993091020