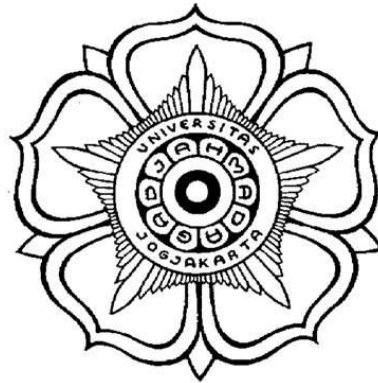


**SKRIPSI**

**KENDALI NAVIGASI ROBOT BERODA PADA SISTEM PENGHINDAR  
RINTANGAN DINAMIS**

***DYNAMIC OBSTACLE AVOIDANCE SYSTEM NAVIGATION CONTROL  
ON WHEELED ROBOT***



TIMOTHY CLEYTUS GULTOM

20/455390/PA/19605

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI**

**DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA**

**FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM**

**UNIVERSITAS GADJAH MADA**

**YOGYAKARTA**

**2024**

**SKRIPSI**

**KENDALI NAVIGASI ROBOT BERODA PADA SISTEM PENGHINDAR  
RINTANGAN DINAMIS**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Timothy C Gultom  
20/455390/PA/19605

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji  
pada tanggal 18 Desember 2024

Susunan Tim Penguji



Prof. Drs. Agus Harjoko, M.Sc., Ph.D  
Ketua Penguji



Prof. Dr.techn. Ahmad Ashari, M.I.Kom.  
Anggota Penguji



Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs  
Pembimbing

Mengetahui,  
a.n. Dekan FMIPA UGM  
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran  
dan Kemahasiswaan



Prof. Drs. Roto, M.Eng., Ph.D.  
NIP. 196711171993031020