



UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

**Kendali Motion Planning pada Sistem Penghindar Rintangan Dinamis Robot Beroda**  
Dearmen Chandro Rumasingap, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.; Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.  
Universitas Gadjah Mada, 2025 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

**KENDALI MOTION PLANNING PADA SISTEM  
PENGHINDAR RINTANGAN DINAMIS ROBOT BERODA**

***MOTION PLANNING CONTROL ON WHEELED ROBOT  
DYNAMIC OBSTACLE AVOIDANCE SYSTEM***



DEARMEN CHANDRO RUMASINGAP  
21/473866/PA/20437

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

**2025**



UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

**Kendali Motion Planning pada Sistem Penghinder Rintangan Dinamis Robot Beroda**  
Dearmen Chandro Rumasingap, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.; Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.  
Universitas Gadjah Mada, 2025 | Diuji dan Dipertahankan

## SKRIPSI

### KENDALI MOTION PLANNING PADA SISTEM PENGHINDAR RINTANGAN DINAMIS ROBOT BERODA

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Dearmen Chandro Rumasingap

21/473866/PA/20437

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji  
pada tanggal 17 Juni 2025

Susunan Tim Penguji

M. Idham Ananta Timur, S.T., M.Kom.  
Ketua Penguji

Bakhtiar Alldino Ardi Sumbodo, S.Si., M.Cs.  
Anggota Penguji

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

Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.  
Mengetahui,  
a.n. Dekan Pembimbing Kedua  
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran  
dan Kemahasiswaan



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