

**SKRIPSI**

**OPTIMALISASI SISTEM NAVIGASI OTONOM ROBOT BERODA *OMNI*  
*DIRECTIONAL* PADA PATH TRACKING**

***OPTIMALIZATION OF AUTONOMOUS NAVIGATION SYSTEM ON OMNI  
DIRECTIONAL MOBILE ROBOT FOR PATH TRACKING***



SKOLASTIKA FELICIA SISWANTO

21/477948/PA/20719

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI  
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA  
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA  
2025**

**SKRIPSI**

**OPTIMALISASI SISTEM NAVIGASI OTONOM ROBOT BERODA  
OMNIDIRECTIONAL PADA PATH TRACKING**

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Skolastika Felicia Siswanto

21/477948/PA/20719

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji  
pada tanggal 12 Juni 2025

Susunan Tim Penguji



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



Catur Atmaji, S.Si., M.Cs.  
Anggota Penguji



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



Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.  
Pembimbing Kedua

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



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