ADAPTIVE CRUISE CONTROL DENGAN DEEP REINFORCEMENT LEARNING UNTUK RESPONS DINAMIS TERHADAP KENDARAAN
DI DEPAN
Hanif Rizqi Pamuji, Dr. M. Idham Ananta Timur, S.T., M.Kom.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

SKRIPSI

ADAPTIVE CRUISE CONTROL DENGAN *DEEP REINFORCEMENT LEARNING* UNTUK RESPONS DINAMIS TERHADAP KENDARAAN DI DEPAN

Hanif Rizqi Pamuji
22/503033/PA/21600

PROGRAM STUDI S1 ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2026

UNIVERSITAS
GADJAH MADA
ADAPTIVE CRUISE CONTROL DENGAN DEEP REINFORCEMENT LEARNING UNTUK RESPONS DINAMIS TERHADAP KENDARAAN DI DEPAN
Hanif Rizqi Pamuji, Dr. M. Idham Ananta Timur, S.T., M.Kom.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

SKRIPSI

ADAPTIVE CRUISE CONTROL DENGAN DEEP REINFORCEMENT LEARNING UNTUK RESPONS DINAMIS TERHADAP KENDARAAN DI DEPAN

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Hanif Rizqi Pamuji

22/503033/PA/21600

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji

pada tanggal 11 Juni 2026

Susunan Tim Penguji

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

Triyogatama Wahyu Widodo ,S.Kom, M.Kom
Anggota Penguji

Dr. M. Idham Ananta Timur, S.T., M.Kom.
Pembimbing

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

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