UNIVERSITAS
GADJAH MADA
Sistem Kendali Navigasi Lateral pada Autonomous Mobile Robot di Lintasan Balap Menggunakan Self-Tuning Controller
Hafizha Adhiyant, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs. ; Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

LAPORAN SKRIPSI

SISTEM KENDALI NAVIGASI LATERAL PADA *AUTONOMOUS MOBILE ROBOT* DI LINTASAN BALAP MENGGUNAKAN *SELF-TUNING CONTROLLER*

LATERAL NAVIGATION CONTROL SYSTEM FOR AUTONOMOUS MOBILE ROBOT ON RACING TRACK USING SELF-TUNING CONTROLLER

HAFIZHA ADHIYANT
22/503529/PA/21644

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

UNIVERSITAS
GADJAH MADA
Sistem Kendali Navigasi Lateral pada Autonomous Mobile Robot di Lintasan Balap Menggunakan Self-Tuning Controller
Hafizha Adhiyant, Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs. ; Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

HALAMAN PENGESAHAN

SKRIPSI

SISTEM KENDALI NAVIGASI LATERAL PADA AUTONOMOUS MOBILE ROBOT DI LINTASAN BALAP MENGGUNAKAN SELF-TUNING CONTROLLER

Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Hafizha Adhiyant

22/503529/PA/21644

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji

pada tanggal 15 Juni 2026

Susunan Tim Penguji

Dr. Yohanes Suyanto, M.I.Kom.
Ketua Penguji

Muhammad Auzan, 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