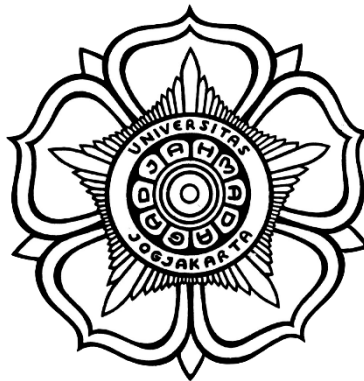


DISERTASI

**KENDALI CERDAS GERAK ROBOT LENGAN INDUSTRI MENGGUNAKAN
METODE *REINFORCEMENT LEARNING***

***INTELLIGENT MOTION CONTROL OF AN INDUSTRIAL ROBOTIC ARM USING
THE REINFORCEMENT LEARNING METHOD***



BAKHTIAR ALLDINO ARDI SUMBODO
20/468165/SPA/00731

**PROGRAM STUDI S3 ILMU KOMPUTER
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA**

2026



UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Kendali Cerdas Gerak Robot Lengan Industri Menggunakan Metode Reinforcement Learning
BAKHTIAR ALLDINO A S, Prof. Dr. Ir. Jazi Eko Istiyanto, M.Sc.; Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.;
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

HALAMAN PENGESAHAN

DISERTASI

KENDALI CERDAS GERAK ROBOT LENGAN INDUSTRI MENGGUNAKAN METODE REINFORCEMENT LEARNING

BAKHTIAR ALLDINO ARDI SUMBODO
20/468165/SPA/00731

Dipertahankan di hadapan Dewan Penguji Program Doktor
Fakultas Matematika dan Ilmu Pengetahuan Alam
Universitas Gadjah Mada
Pada tanggal: 23 Juni 2026

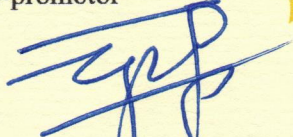

Prof. Dr. Fajar Adi Kusumo, S.Si., M.Si.
Ketua Tim Penguji


Prof. Drs. Ir. Jazi Eko Istiyanto, M.Sc.,
Ph.D., IPU, ASEAN Eng.
Promotor


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

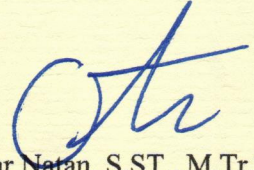

Dr. Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs.
Ko-promotor

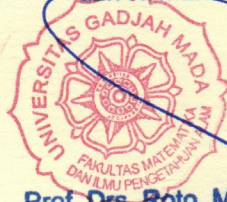

Dr. Danang Lelono, S.Si., M.T.
Penguji


Prof. Dr. Eri Prasetyo Wibowo, S.Si.,
M.M.S.I.
Penguji


Dr. Mardhani Riasetiawan, S.E.Ak., M.T.
Penguji

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


Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T., Ph.D.
Penguji



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