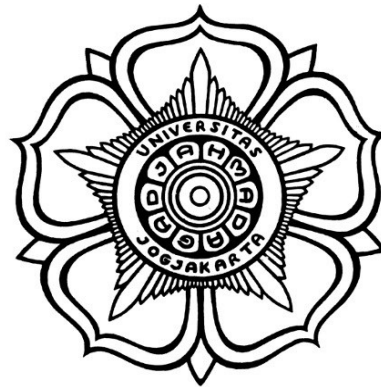


**SKRIPSI**

**SIMULASI PERGERAKAN *ROBOT* MENGHINDARI RINTANGAN  
UNTUK MENUJU SATU TITIK TUJUAN DENGAN METODE *DEEP Q-*  
*NETWORK***

***ROBOT MOVEMENT SIMULATION AVOID OBSTACLE TO A ONE-  
POINT GOAL WITH DEEP Q-NETWORK METHOD***



IVAN FABRIANO SYAHPUTRA

17/414577/PA/18077

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

**YOGYAKARTA**

**2020**

