

**LAPORAN TUGAS AKHIR**

**SISTEM KONTROL *AUTONOMOUS VEHICLE* MENGGUNAKAN  
METODE *PATH PLANNING* BERDASARKAN ODOMETRI**

***AUTONOMOUS VEHICLE CONTROL SYSTEM USING PATH PLANNING  
METHOD BASED ON ODOMETRY***



**PETRUS ANGGA JUNIYANTA**

**18/431933/SV/15904**

**PROGRAM STUDI DIPLOMA TEKNOLOGI INSTRUMENTASI**

**DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA**

**SEKOLAH VOKASI**

**UNIVERSITAS GADJAH MADA**

**YOGYAKARTA**

**2021**

**HALAMAN JUDUL  
LAPORAN TUGAS AKHIR**

**SISTEM KONTROL *AUTONOMOUS VEHICLE* MENGGUNAKAN  
METODE *PATH PLANNING* BERDASARKAN ODOMETRI**

***AUTONOMOUS VEHICLE CONTROL SYSTEM USING PATH PLANNING  
METHOD BASED ON ODOMETRY***

**Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat untuk memperoleh derajat Ahli  
Madya Teknologi Instrumentasi**



**PETRUS ANGGA JUNIYANTA**

**18/431933/SV/15904**

**PROGRAM STUDI DIPLOMA TEKNOLOGI INSTRUMENTASI  
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA  
SEKOLAH VOKASI  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA**

**2021**