

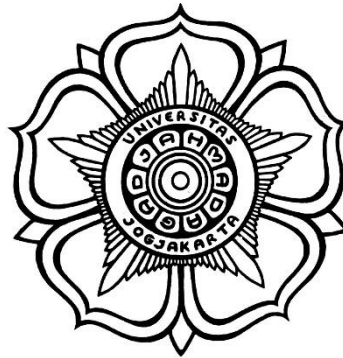
LAPORAN PROYEK AKHIR

**PERENCANAAN JALUR TERPENDEK UNTUK *MOBILE ROBOT* PADA
HALANGAN LINGKUNGAN DINAMIS DENGAN METODE *PARTICLE***

SWARM OPTIMIZATION

***PATH PLANNING OF THE SHORTEST PATH MOBILE ROBOT IN
DYNAMIC ENVIRONMENT OBSTACLE USING PARTICLE SWARM***

OPTIMIZATION METHOD



INNES DANARASTRI

19/450795/SV/17133

PROGRAM STUDI TEKNOLOGI REKAYASA INSTRUMENTASI DAN

KONTROL

DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA

SEKOLAH VOKASI

UNIVERSITAS GADJAH MADA

YOGYAKARTA

2021