

LEMBAR PERSETUJUAN

PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM *OBSTACLE AVOIDANCE* PADA *MOBILE ROBOT* BERODA BERBASIS KONTROL PROPORSIONAL

SCHEME AND IMPLEMENTATION OF OBSTACLE AVOIDANCE SYSTEM IN WHEELED MOBILE ROBOT PROPORTIONAL CONTROL BASED

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan
Program Studi Sarjana 1 Teknik Fisika
Universitas Telkom



Disusun oleh :
ABDUL HAFFIF
1108100041

Telah diperiksa dan disetujui oleh :

Penguji I

Reza Fauzi Iskandar, S.Pd., MT.
NIP. 13801152-1

Penguji II

Ramdhan Nugraha, S.Pd., MT.
NIP. 14861327-1