

**IMPLEMENTASI METODE KONTROL PADA
AUTONOMOUS MOBILE ROBOT DENGAN FUNGSI
LYAPUNOV-BARRIER TERHADAP SISTEM
NAVIGASI *WAYPOINT***

*(CONTROL METHOD IMPLEMENTATION ON THE
AUTONOMOUS MOBILE ROBOT WITH LYAPUNOV-BARRIER
FUNCTION ON WAYPOINT NAVIGATION SYSTEM)*

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik
pada Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

RIDLHO KHOIRUL FACHRI

1102174100



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2021**