

**PENERAPAN KENDALI FUNGSI *LYAPUNOV-*
BARRIER UNTUK NAVIGASI MOBILE ROBOT
BERBASIS GPS**

*Implementation of Lyapunov Barrier Control Function For GPS-
Based Mobile Robot Navigation*

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat mata kuliah Tugas Akhir

Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

Jakaisa Riskhalifah Bhuwana

1102184164



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2022