

**ALGORITMA PENGHINDARAN TABRAKAN PADA MULTI-ROBOT BERBASIS
POSISI DAN PEMBAGIAN ORIENTASI
*COLLISION AVOIDANCE ALGORITHM ON MULTI-ROBOT BASED ON POSITION
AND ORIENTATION SHARING***

TUGAS AKHIR

**Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan
Program Studi Strata-1 Sistem Komputer**

**Disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik
Pada Program Studi S1 Sistem Komputer
Universitas Telkom**

Disusun oleh:

JOAO AMARAL DE FATIMA PEREIRA

1103143196



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2018**