

## **ABSTRAK**

Sebuah mobile robot yang memiliki kemampuan untuk navigasi dan menghindari rintangan, harus dapat berpikir sendiri dalam mengenali konfigurasi yang berbeda dari lingkungan. Dengan kemampuan seperti demikian, akan lebih baik jika *mobile robot* tersebut ditanamkan sebuah metode kontrol yang mudah diterapkan.