

## **Lembar Pengesahan**

# **ANALISA DAN PERANCANGAN SISTEM PERENCANAAN JALUR GLOBAL PADA ROBOT BERGERAK BERDASARKAN JARINGAN SYARAF TIRUAN DAN ALGORITMA GENETIKA PADA LINGKUNGAN STATIS**

## ***ANALYSIS AND DESIGN NEURAL NETWORK AND GENETIC ALGORITHM BASED GLOBAL PATH PLANNING ON MOBILE ROBOT IN STATIC ENVIRONMENT***

**Aldry Deka Pratama  
113010135**

Tugas Akhir ini telah diterima dan disahkan untuk memenuhi sebagian dari syarat  
untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik Jurusan Teknik Informatika  
Sekolah Tinggi Teknologi Telkom

Bandung, Desember 2006

Menyetujui

Pembimbing I

Pembimbing II

Suyanto, ST, MSc.  
NIP: 99740178-1

Endro Ariyanto, Ir, MT.  
NIP: 04660316-1