

IMPLEMENTASI METODE *CONTROL LYAPUNOV-BARRIER FUNCTION* (CLBF) PADA *MOBILE ROBOT*

***CONTROL LYAPUNOV-BARRIER FUNCTION (CLBF)
IMPLEMENTATION FOR MOBILE ROBOT***

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat mata kuliah Tugas Akhir (TA)

Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

GEDE HARIS WIDIARTA

1102174038



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2021