

**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***

Tugas Akhir

Diajukan untuk memenuhi sebagian dari syarat
untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik
Jurusan Teknik Informatika
STT TELKOM

**Aldry Deka Pratama
113010135**



**Jurusan Teknik Informatika
Sekolah Tinggi Teknologi Telkom
Bandung
2006**