

## DAFTAR ISI

<b>ABSTRAK</b> .....	i
<b>ABSTRACT</b> .....	ii
<b>KATA PENGANTAR</b> .....	iii
<b>DAFTAR ISI</b> .....	v
<b>DAFTAR GAMBAR</b> .....	vii
<b>DAFTAR TABEL</b> .....	ix
<b>BAB I PENDAHULUAN</b> .....	1
<b>1.1 Latar Belakang</b> .....	1
<b>1.2 Identifikasi Masalah</b> .....	3
<b>1.3 Rumusan Masalah</b> .....	3
<b>1.4 Tujuan</b> .....	3
<b>1.5 Batasan Masalah</b> .....	4
<b>1.6 Sistematika Penulisan</b> .....	4
<b>BAB II LANDASAN TEORI</b> .....	6
<b>2.1 Path Planning (Perencanaan Jalur)</b> .....	6
<b>2.2 Rapidly-exploring Random Tree</b> .....	6
<b>2.3 Lingkungan Obstacle</b> .....	11
<b>BAB III PERANCANGAN SISTEM</b> .....	13
<b>3.1 Program Labview Rewire</b> .....	13
<b>3.2 Program Labview Draw graph</b> .....	14
<b>3.3 Program Labview Draw path</b> .....	15
<b>3.4 Program Labview Check Collision</b> .....	16
<b>3.5 Program Labview Choose parent</b> .....	16
<b>BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN</b> .....	18
<b>4.1 Pengujian Pada Lingkungan Obstacle Narrow</b> .....	18
<b>4.2 Pengujian Pada Lingkungan Obstacle Clutter</b> .....	24
<b>4.3 Pengujian Pada Lingkungan Obstacle Trap</b> .....	29
<b>BAB V KESIMPULAN DAN SARAN</b> .....	35
<b>5.1 Kesimpulan</b> .....	35

<b>5.2 Saran</b> .....	36
<b>DAFTAR PUSTAKA</b> .....	37