



LAPORAN
TUGAS AKHIR SKRIPSI

**SIMULASI CRUISE CONTROL DAN OBSTACLE
AVOIDANCE PADA KENDARAAN OTONOM
MENGUNAKAN MODEL PREDICTIVE CONTROL DI
CARLA SIMULATOR**

WINDI DEVITA SARI

04221009

PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
JURUSAN TEKNIK ELEKTRO, INFORMATIKA DAN BISNIS
FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI INFORMASI
INSTITUT TEKNOLOGI KALIMANTAN

BALIKPAPAN, 2026

(Halaman ini sengaja dikosongkan)



LAPORAN TUGAS AKHIR SKRIPSI

SIMULASI CRUISE CONTROL DAN OBSTACLE AVOIDANCE PADA KENDARAAN OTONOM MENGUNAKAN MODEL PREDICTIVE CONTROL DI CARLA SIMULATOR

Disusun untuk memenuhi salah satu syarat kelulusan
memperoleh Gelar Sarjana Teknik

WINDI DEVITA SARI
04221009

Dosen Pembimbing

Thorikul Huda, S.T., M.T.

Muhhammad Agung Nursyeha, S.T., M.T.

PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
JURUSAN TEKNIK ELEKTRO, INFORMATIKA DAN BISNIS
FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI INFORMASI
INSTITUT TEKNOLOGI KALIMANTAN
BALIKPAPAN, 2026

(Halaman ini sengaja dikosongkan)