



## BERITA ACARA SIDANG PENDADARAN TESIS

S/UBL/PPS/201/0697/I/26

Pada hari ini, Selasa 20 Januari 2026 telah dilaksanakan Ujian Sidang Tesis sebagai berikut:

Judul: MULTI-OBJECTIVE OPTIMIZATION OF GLOBAL-LOCAL TRAJECTORY PLANNING FOR MECANUM-WHEELED MOBILE ROBOTS USING HYBRID A\* AND CURVATURE- CONSTRAINED SMOOTHING

Nama : Prianggada Indra Tanaya  
NIM : 2111601544  
Dosen Pembimbing : Dr. Ir. Achmad Solichin, S.Kom., M.T.I.

Berdasarkan Permasalahan, Metodologi, Tinjauan Pustaka, Tatatulis, dan Presentasi, Maka Mahasiswa tersebut dinyatakan :

**LULUS**

dengan nilai angka : **92** huruf : **A**

Mahasiswa tersebut di atas wajib menyerahkan hasil perbaikan tulisan Tesis dalam bentuk terjilid sesuai dengan Panduan Perbaikan Tesis, selambat-lambatnya Kamis 19 Februari 2026.

### Panitia Penguji:

- 1 Ketua Dwi Pebrianti, S.T, M.Eng, Ph.D.
- 2 Anggota Dr. Rusdah, S.Kom., M.Kom.
- 3 Moderator Dr. Ir. Achmad Solichin, S.Kom., M.T.I.

### Keterangan:

Nilai Huruf: A:85-100 A-:80-84,99 B+:75-79,99 B:70-74,99 B-:65-69,99 C:60-64,99 D:40-59,99 E-:0-39,99



UNIVERSITAS BUDI LUHUR  
FAKULTAS TEKNOLOGI INFORMASI

Kartu Bimbingan Tesis

NIM: 2111601544

Nama: Prianggada Indra Tanaya

Pembimbing: Dr. Ir. Achmad Solichin, S.Kom., M.T.I.

| No. | Tanggal    | Materi                                 |
|-----|------------|--|
| 1   | 20-09-2025 | Penjelasan awal bimbingan              |
| 2   | 04-10-2025 | Diskusi metodologi dan data penelitian |
| 3   | 18-10-2025 | Diskusi rencana pengujian tesis        |
| 4   | 01-11-2025 | Laporan progress penelitian tesis      |
| 5   | 15-11-2025 | Laporan progress tesis                 |
| 6   | 06-12-2025 | Diskusi hasil pengujian (online)       |
| 7   | 15-12-2025 | Review Laporan tesis                   |
| 8   | 20-12-2025 | Persetujuan pendaftaran sidang tesis   |



LEMBAR PENGESAHAN

Nama : Prianggada Indra Tanaya  
Nomor Induk Mahasiswa : 2111601544  
Program Studi : Magister Ilmu Komputer  
Bidang Peminatan : Rekayasa Komputasi Terapan  
Jenjang Studi : Strata 2  
Judul : MULTI-OBJECTIVE OPTIMIZATION OF GLOBAL-LOCAL  
TRAJECTORY PLANNING FOR MECANUM-WHEELED MOBILE  
ROBOTS USING HYBRID A\* AND CURVATURE- CONSTRAINED  
SMOOTHING



Laporan Tugas Akhir ini telah disetujui, disahkan dan direkam secara elektronik sehingga tidak memerlukan tanda tangan tim penguji.

Jakarta, Selasa 20 Januari 2026

Tim Penguji:

Ketua : Dwi Pebrianti, S.T, M.Eng, Ph.D.  
Anggota : Dr. Rusdah, S.Kom., M.Kom.  
Pembimbing : Dr. Ir. Achmad Solichin, S.Kom., M.T.I.  
Ketua Program Studi : Dr. Rusdah, S.Kom., M.Kom.