

# **LAPORAN TUGAS AKHIR**

## **SISTEM NAVIGASI *UNMANNED SURFACE VEHICLE* (USV) MENGUNAKAN *SENSOR FUSION* DENGAN KALMAN FILTER**

Laporan ini disusun untuk memenuhi salah satu syarat kelulusan menempuh pendidikan program Sarjana di Jurusan Teknik Elektro.

Oleh :

**Akbar Maulana Triezani**

**1.31.17.008**



**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS TEKNIK DAN ILMU KOMPUTER  
UNIVERSITAS KOMPUTER INDONESIA**

**2021**