

LAPORAN TUGAS AKHIR

SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING PADA

ROBOT AUTOMATED GUIDED VEHICLE MENGGUNAKAN

METODE HECTOR SCAN MATCHING

Laporan ini dibuat untuk memenuhi salah satu syarat kelulusan Program Studi S1

Teknik Elektro Fakultas Teknik dan Ilmu Komputer Universitas Komputer

Indonesia



Oleh :

Muhamad Khosyi Izzatullah

NIM : 13119005

PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS TEKNIK DAN ILMU KOMPUTER

UNIVERSITAS KOMPUTER INDONESIA

2023