

LEMBAR PENGESAHAN

***SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING PADA ROBOT
AUTOMATED GUIDED VEHICLE MENGGUNAKAN METODE HECTOR
SCAN MATCHING***

Oleh:

Muhamad Khosyi Izzatullah

NIM.1.31.19.005

Disetujui dan disahkan di Bandung pada tanggal:

11 September 2023

Yang Menyetujui,

Pembimbing



Muhammad Aria Rajasa Pohan, M.T

NIP. 4127.70.04.008

Dekan Fakultas



Assoc. Prof. Dr. Ir. Herman S. Soegoto, MBA

NIP. 4127.70.002

Ketua Program Studi



Sri Supatni S. Kom., M.T., D.Sc.

NIP. 4127.70.05.023