

PROYEK AKHIR

IMPLEMENTASI METODE *HECTOR SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING* (HECTOR SLAM) MENGGUNAKAN *ROBOT OPERATING SYSTEM* (ROS) PADA *DIFFERENTIAL DRIVE MOBILE ROBOT*

IMPLEMENTATION OF HECTOR SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING (HECTOR SLAM) IN DIFFERENTIAL DRIVE MOBILE ROBOT USING ROBOT OPERATING SYSTEM (ROS)



Oleh:

MATTHEW SEBASTIAN PRATIKNO

21/483348/SV/20151

**PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN
TEKNOLOGI REKAYASA INSTRUMENTASI DAN KONTROL
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
2023**

LEMBAR PENGESAHAN

Judul : Implementasi Metode *Hector Simultaneous Localization and Mapping* (Hector SLAM) menggunakan *Robot Operating System* (ROS) pada *Differential Drive Mobile Robot*

Nama : Matthew Sebastian Pratikno

NIM : 21/483348/SV/20151

Waktu Ujian : Senin, 26 Juni 2023, Pukul 13.00, Ruang Sidang HS 209

Telah dipertanggung jawabkan dan diuji oleh Tim Penguji serta disetujui dan disahkan sebagai syarat kelengkapan studi jenjang Sarjana Terapan Program Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol, Departemen Teknik Elektro dan Informatika, Sekolah Vokasi, Universitas Gadjah Mada

Yogyakarta, 5 Juli 2023

Ketua Penguji,

Tim Penguji,

Anggota Penguji,

Ir. Muhammad Arrofiq, S.T., M.T., Ph.D.

Jans Hendry, S.T., M.Eng.

NIP. 197311271999031001

NIKA. 111198501202001101

Pembimbing/Sekretaris Penguji,

Hidayat Nur Isnianto, S.T., M.Eng.

NIP. 197305282002121001

Mengetahui,

an. Ketua Departemen

Teknik Elektro dan Informatika,

Sekretaris Departemen,

Ketua Program Studi

Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan

Kontrol,

Yuris Mulya Saputra, S.T., M.Sc., Ph.D.

NIKA. 111198806201605101

Hidayat Nur Isnianto, S.T., M.Eng.

NIP. 197305282002121001