

LAPORAN TUGAS AKHIR

IMPLEMENTASI METODE SLAM (*SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING*) PADA *MOBILE ROBOT* UNTUK MENGHINDARI HALANGAN

IMPLEMENTATION OF SLAM (SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING) METHOD IN MOBILE ROBOT TO AVOID AN OBSTACLES



YABES

12/336972/SV/01913

**PROGRAM STUDI DIPLOMA ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2015**

LAPORAN TUGAS AKHIR

IMPLEMENTASI METODE SLAM (*SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING*) PADA *MOBILE ROBOT* UNTUK MENGHINDARI HALANGAN

IMPLEMENTATION OF SLAM (SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND MAPPING) METHOD IN MOBILE ROBOT TO AVOID AN OBSTACLES

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat Ahli Madya
Elektronika dan Instrumentasi



YABES

12/336972/SV/01913

**PROGRAM STUDI DIPLOMA ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA
2015**