

**PERANCANGAN SISTEM PENGONTROLAN PERGERAKAN
AUTOMATED GUIDED VEHICLE (AGV) UNTUK MENARIK TROLI
MENGUNAKAN SENSOR LIDAR**

*Design Of Automated Guided Vehicle (AGV) Movement Control System For
Pulling Trolley Using Lidar Sensor*

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai syarat untuk memperoleh gelar
Sarjana Teknik pada Program Studi S1 Teknik Elektro
Universitas Telkom

Oleh

**Nadia Tri Jayanti
1105132007**



**Program Studi S1 Teknik Elektro
Fakultas Teknik Elektro
Universitas Telkom
Bandung
2017**