

**PERANCANGAN DAN REALISASI PERGERAKAN YANG EFISIEN
DENGAN MENGGUNAKAN ALOKASI TUGAS PADA MULTI ROBOT**

***EFFICIENT MOVEMENT DESIGN AND REALIZATION BY USING TASK
ALLOCATION ON MULTI ROBOT***

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik
Pada Program Studi S1 Sistem Komputer
Universitas Telkom

Disusun oleh:

FARHAN PURDI IHSANI

1103144081



FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2018