

**REALISASI MULTIROBOT SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND
MAPPING BERBASIS SENSOR LIDAR**
*REALIZATION MULTIROBOT SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND
MAPPING BASE ON LIDAR SENSOR*

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik

Pada Program Studi S1 Teknik Komputer

Universitas Telkom

Disusun Oleh:

VIEKRIE MAIFA CHAINAGO

1103150028



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2019

