

**SISTEM NAVIGASI BERBASIS PENGINDERAAN
LINGKUNGAN PADA *AUTONOMOUS GUIDED VEHICLE*
(*AGV*) MENGGUNAKAN SENSOR LIDAR DENGAN
PLATFORM *ROBOT OPERATING SYSTEM***

***NAVIGATION SYSTEM BASED ON ENVIRONMENTAL
SENSING IN AUTONOMOUS GUIDED VEHICLE (AGV) USING
LIDAR SENSOR WITH ROBOT OPERATING SYSTEM
PLATFORM***

Oleh
Satria Agung Darmawan
140910180017

SKRIPSI

**Diajukan untuk Menempuh Ujian Sarjana pada Program Studi Sarjana
Teknik Elektro Fakultas MIPA Universitas Padjadjaran**



**PROGRAM STUDI SARJANA TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS MIPA
UNIVERSITAS PADJADJARAN
Tahun 2023**