

	UNIVERSITAS TELKOM	No. Dokumen	
	Jl. Telekomunikasi No. 1 Ters. Buah Batu Bandung 40257	No. Revisi	
	FORMULIR LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR	Bertaku efektif	

**LEMBAR PENGESAHAN
TUGAS AKHIR**

**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*

Telah disetujui dan disahkan sebagai Tugas Akhir II

Program S1 Teknik Elektro

Fakultas Teknik Elektro

Universitas Telkom

Disusun oleh:

NADIA TRI JAYANTI

1105132007

Bandung, 2 Juni 2017

Menyetujui,

Pembimbing I



ANGGA RUSDINAR S.T., M.T., Ph.D.

NIP : 07740390-1

Pembimbing II



AGUNG SURYA WIBOWO S.T., M.T.

NIP : 10880616-1