

**PENANGANAN HALANGAN PANDANGAN MENGGUNAKAN
KALMAN FILTER PADA ROBOT BERODA PENGIKUT MANUSIA**
*VIEW OCCLUSION HANDLING USING KALMAN FILTER ON HUMAN
FOLLOWING WHEELED ROBOT*

TUGAS AKHIR

**Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan
Program Studi Strata 1 Teknik Elektro**

Disusun oleh :

CHRISTIAWAN NUGROHO

1105081053



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2015**