

**REALISASI MULTI ROBOT SIMULTANEOUS
LOCALIZATION AND MAPPING BERBASIS SENSOR
VISUAL**

***REALIZATION OF MULTI ROBOT SIMULTANEOUS
LOCALIZATION AND MAPPING BASED ON VISUAL SENSOR***

TUGAS AKHIR

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

Disusun Oleh:

HUSNAIRI ARDAN MIRANTO

1103150018



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2019