

**PERANCANGAN SISTEM NAVIGASI *AUTONOMOUS DELIVERY VEHICLE*
BERBASIS SENSOR GNSS, IMU, DAN ODOMETRI MENGGUNAKAN
EXTENDED KALMAN FILTER SERTA *SMAC HYBRID - A** PADA
NAVIGATION2
TUGAS AKHIR**



Diajukan sebagai salah satu syarat menyelesaikan pendidikan pada
Program Studi Sarjana Terapan Teknologi Rekayasa Otomasi
Departemen Teknologi Industri Sekolah Vokasi
Universitas Diponegoro

Oleh:
Azka Bintang Nur Taqwa
40040322650003

**PROGRAM STUDI STr. TEKNOLOGI REKAYASA OTOMASI
DEPARTEMEN TEKNOLOGI INDUSTRI SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS DIPONEGORO
SEMARANG
2026**