

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM SIMULTANEOUS
LOCALIZATION AND MAPPING (SLAM) DAN NAVIGASI GLOBAL
BERBASIS LIDAR 2D UNTUK AUTOMATED GUIDED VEHICLE (AGV)
FORKLIFT**

LAPORAN 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:
Ernanta Fidel Mahardhika
40040322650058

**PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN TEKNOLOGI REKAYASA OTOMASI
DEPARTEMEN TEKNOLOGI INDUSTRI SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS DIPONEGORO
SEMARANG
2026**