



RANCANG BANGUN SISTEM PENGGERAK DAN NAVIGASI *TEACH-AND-REPEAT* PADA ROBOT MOBILE PEMETIK CABAI BERODA EMPAT (CHIMI-BOT) MENGGUNAKAN KENDALI PI DAN *LIDAR SCAN MATCHING*

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:

Fahmi Yudha Susetyo

40040322650064

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