

**DESAIN DAN IMPLEMENTASI SISTEM PEMETAAN
LAPANGAN DAN KONTROL ROBOT KRSBI
BERODA MENGGUNAKAN *ODOMETRY***

SKRIPSI



**ERIK PRATAMA
NIM. M1A117026**

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
JURUSAN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA**

**FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS JAMBI
2021**