

PENGESAHAN

Skripsi dengan Judul **DESAIN DAN IMPLEMENTASI SITEM PEMETAAN LAPANGAN DAN KONTROL ROBOT KRSBI BERODA MENGGUNAKAN ODOMETRY** yang disusun oleh **ERIK PRATAMA, NIM: M1A117026** telah dipertahankan di depan tim penguji pada tanggal 13 September 2021 dan dinyatakan lulus.

Susunan Tim Penguji

Ketua : Haerul Pathoni, S.Pd., M.Pfis
Sekretaris : Yosi Riduas Hais, S.ST., M.T
Anggota : 1. Samratul Fuady, S.T., M.T
2. Abdul Manab., S.T., M.T
3. Oki Saputra, S.ST., M.Eng

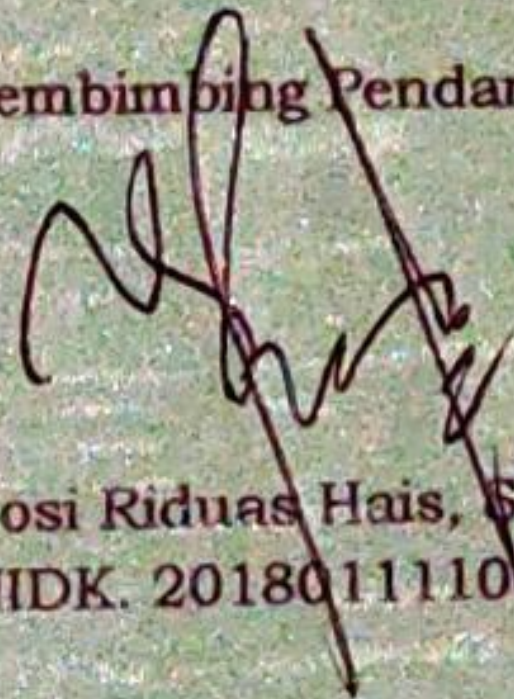
Disetujui:

Pembimbing Utama,



Haerul Pathoni, S.Pd., M.Pfis
NIP. 198511012012121001

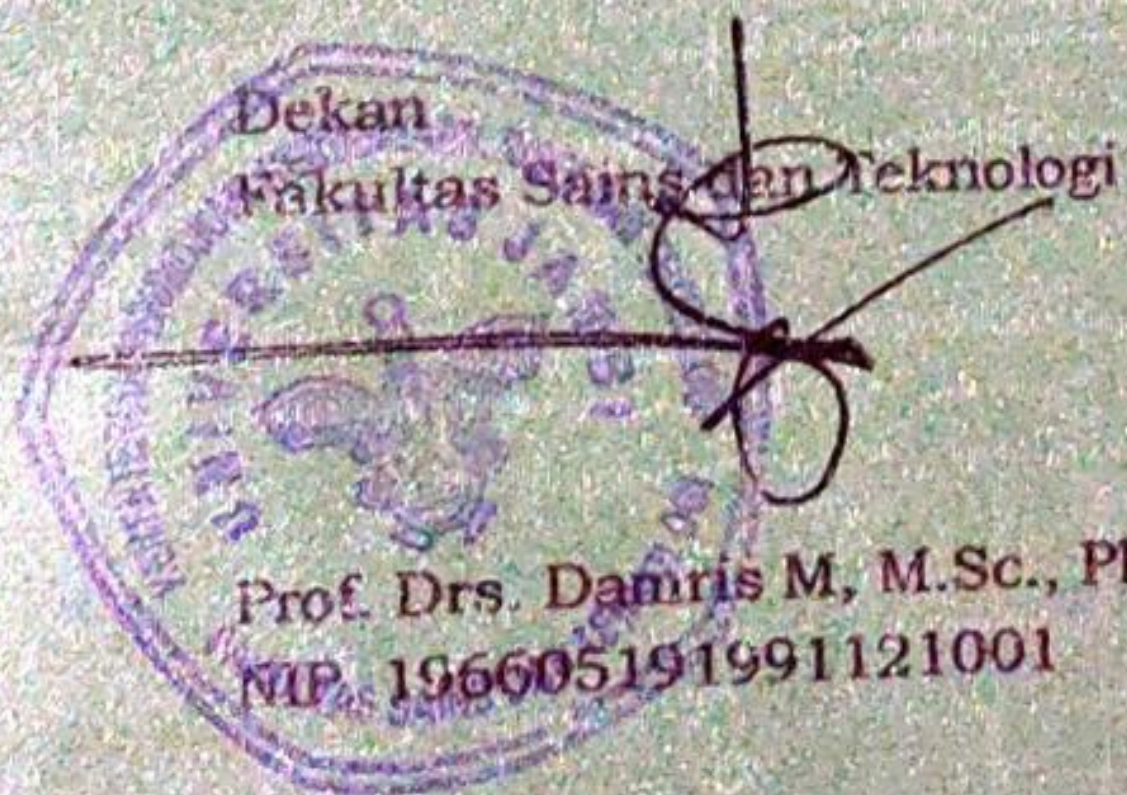
Pembimbing Pendamping



Yosi Riduas Hais, S.ST., M.T
NIDK. 201801111002

Diketahui:

Dekan
Fakultas Sains dan Teknologi



Prof. Drs. Damris M, M.Sc., Ph.D
NIP. 196605191991121001

Ketua Jurusan
Teknik Elektro dan Informatika



Nenru, S.Si., M.T
NIP. 197602082001121002