

**TUGAS AKHIR**

**Perencanaan Trajektori pada Sistem *Docking* Otonom untuk  
*Autonomous Mobile robot* Menggunakan Deteksi Penanda ArUco  
Secara *Real-Time* Berbasis LSTM**

Disusun Sebagai Salah Satu Persyaratan dalam Memperoleh Gelar Sarjana (S-1)  
pada Jurusan Teknik Elektro



**Oleh:**

**ALAMSYAH AHMAD H. HADININGRAT**

**1207070012**

**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI  
UNIVERSITAS ISLAM NEGERI SUNAN GUNUNG DJATI  
BANDUNG**

**2025**