

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM PENENTUAN
POSISI DAN PENGHINDARAN HALANGAN PADA ROBOT
BERGERAK PEMUNGUT SAMPAH BERBASIS FPGA**

***DESIGN AND IMPLEMENTATION OF A POSITIONING AND
OBSTACLE AVOIDANCE SYSTEM FOR AN FPGA BASED
MOBILE ROBOT TRASH COLLECTOR***

**Dokumen ini ditujukan untuk memenuhi persyaratan
Mata Kuliah Tugas Akhir
Jalur Reguler**



Disusun oleh,
67052200878 – Bulan Indira Nur Hendrawan

**PROGRAM STUDI D3 TEKNOLOGI TELEKOMUNIKASI
FAKULTAS ILMU TERAPAN
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2025**