

**DESAIN PROTOTIPE ROBOT BERODA UNTUK
AKUISISI DATA LINTASAN JALAN BERBASIS
KAMERA DAN SENSOR POSISI RODA**

*(WHEELED ROBOT PROTOTYPE DESIGN FOR DATA
ACQUISITION BASED ON CAMERA AND WHEEL POSITION
SENSOR)*

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat mata kuliah Tugas Akhir

Di Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

MUHAMMAD ANDY MARGIAWAN

1102174045



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2024