

**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**