

PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM ROBOT LENGAN PADA ROBOT BERGERAK PEMUNGUT SAMPAH BERBASIS FPGA

*Design and Implementation of Robot Arm System on FPGA-
based Trash Collecting Mobile Robot*

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



Disusun oleh,
6705223008 – LUTHFI FAJARIZKI

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