

**LEMBAR PENGESAHAN
TUGAS AKHIR**

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI POSISI LENGAN
ROBOT JARAK JAUH MENGGUNAKAN MODUL KAMERA BERBASIS PC**

**CONTROL SYSTEM DESIGN AND IMPLEMENTATION OF ROBOT ARM POSITION
USING CAMERA MODULE-BASED PC**

**Anggadi Sasmito
115070009**

**Telah disetujui dan disahkan sebagai Tugas Akhir
Program S1 Teknik Telekomunikasi Fakultas Elektro dan Komunikasi
Institut Teknologi Telkom**

Pembimbing I

Pembimbing II

M.Ary Murti, ST, MT
NIK :99750183-1

Junartha Halomoan, ST, MT
NIK : 10820588-2