

	INSTITUT TEKNOLOGI TELKOM	No. Dokumen	ITT-AK-FEK-PTT-FM-004/001
	Jl. Telekomunikasi No.1 Ters. Buah Batu Bandung 40257	No. Revisi	00
	FORMULIR LEMBAR PENGESAHAN TUGAS AKHIR	Berlaku Efektif	02 Mei 2011

**LEMBAR PENGESAHAN
TUGAS AKHIR**

Dengan judul :

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI KONTROL POSISI LENGAN
ROBOT UNTUK PENGAMBILAN OBJEK MENGGUNAKAN KAMERA
DAN METODE *INVERSE KINEMATICS***

*“Design And Implementation Position Control of Robot Arm for Taking Object
Using Camera and Inverse Kinematics Method”*

Oleh :

**WAHYU
115080025**

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

Pembimbing I

Pembimbing II

Porman Pangaribuan, Ir.,MT.

NIK : 91640021-1

M. Ramdhani, ST., MT.

NIK :02730260-1