

**PERANCANGAN KONTROL PERGERAKAN LENGAN
ROBOT DENGAN TIGA DERAJAT KEBEBASAN**

***DESIGN OF ARM MOVEMENT CONTROL
ROBOT WITH THREE DEGREES OF FREEDOM***

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan
Program Studi Strata 1 Teknik Elektro

Disusun oleh :

EMIL AKBAR

1102140011



**PROGRAM STUDI S1 TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2018**