

**PERANCANGAN *OBJECT FOLLOWER* MENGGUNAKAN KINEMATIK
INVERS PADA *MOBILE ROBOT***

***THE DESIGN OF OBJECT FOLLOWER USING INVERSE KINEMATICS
ON MOBILE ROBOT***

TUGAS AKHIR

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

Disusun oleh:

**ANDHIKA PUTRA MAHARDIKA
1102150031**



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2019**