

**PERANCANGAN LENGAN ROBOT DENGAN 4 DERAJAT
KEBEBASAN UNTUK SISTEM KENDALI BERBASIS
SENSOR KINECT**

*DESIGN ROBOTIC ARM WITH 4 DEGREES OF FREEDOM FOR A
KINECT SENSOR BASED CONTROL SYSTEM*

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan

Program Studi Strata 1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

JIDAN SANDIKA HIDAYAT

1102160240



**Universitas
Telkom**

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2021