

**PERANCANGAN KENDALI ROBOT ARTIKULASI MENGGUNAKAN  
GYROSCOPE DAN FLEX SENSOR**

***DESIGN OF ARTICULATED ROBOT CONTROL USING GYROSCOPE AND  
FLEX SENSOR***

**TUGAS AKHIR**

Disusun sebagai syarat mata kuliah Penyusunan Karya Ilmiah dan Proposal

Di Program Studi S1 Teknik Elektro

Disusun oleh :

**MUHAMMAD FIKRI HAIKAL**

**1102164064**



**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO**

**UNIVERSITAS TELKOM**

**BANDUNG**

**2021**