

**PENGATURAN PERGERAKAN ROBOT LENGAN SMART ARM
ROBOTIC AX – 12A MELALUI PENDEKATAN GEOMETRY BASED
KINEMATICS MENGGUNAKAN ARDUINO**

SKRIPSI

**Diajukan untuk Memenuhi Persyaratan
Memperoleh Gelar Sarjana Teknik**

UNIVERSITAS BRAWIJAYA



Disusun oleh :

**DINA CAYSAR
NIM. 105060301111006 - 63**

**KEMENTERIAN PENDIDIKAN DAN KEBUDAYAAN
UNIVERSITAS BRAWIJAYA
FAKULTAS TEKNIK
JURUSAN TEKNIK ELEKTRO
MALANG
2015**

LEMBAR PERSETUJUAN

PENGATURAN PERGERAKAN ROBOT LENGAN SMART ARM ROBOTIC
AX – 12A MELALUI PENDEKATAN GEOMETRY BASED KINEMATICS
MENGGUNAKAN ARDUINO

SKRIPSI

Diajukan untuk Memenuhi Persyaratan
Memperoleh Gelar Sarjana Teknik



Disusun oleh:

DINA CAYSAR
NIM. 105060301111006 - 63

Telah diperiksa dan disetujui oleh :

Pembimbing 1

Pembimbing 2

Goegoes Dwi Nusantoro ST, MT.

NIP. 197110132 00604 1 001

Dr. Ir Erni Yudaningtyas, MT.

NIP. 19650913 199002 2 001

LEMBAR PENGESAHAN

**PENGATURAN PERGERAKAN ROBOT LENGAN SMART ARM ROBOTIC
AX-12A MELALUI PENDEKATAN *GEOMETRY BASED KINEMATICS*
MENGGUNAKAN ARDUINO**

**SKRIPSI
JURUSAN TEKNIK ELEKTRO**

Disusun Oleh:

DINA CAYSAR

NIM. 105060301111006

Skripsi ini telah diuji dan dinyatakan lulus pada
13 Januari 2015

MAJELIS PENGUJI

**Ir. Moch. Rusli, Dipl. Ing.
NIP. 19630104 198701 1 001**

**M. Aziz Muslim, ST., MT., Ph.D
NIP. 19741203 200012 1 001**

**Eka Maulana, ST., MT., M.Eng.
NIP. 8411 30 06 1 1 0280**

Mengetahui,
Ketua Jurusan Teknik Elektro

**M. Aziz Muslim, ST., MT., Ph.D
NIP. 19741203 200012 1 001**



UNIVERSITAS BRAWIJAYA

