

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI KENDALI LENGAN  
ROBOT BERBASIS PENGENALAN GERAK DENGAN  
JOYSTICK ACCELEROMETER**

*DESIGN AND IMPLEMENTATION OF ROBOTIC ARM CONTROL BASED ON  
GESTURE RECOGNITION WITH JOYSTICK ACCELEROMETER*

TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada  
Fakultas Elektro dan Komunikasi Institut Teknologi Telkom

oleh :

**Khoirudin Fathoni**  
**115070007**



**INSTITUT TEKNOLOGI  
TELKOM**

**FAKULTAS ELEKTRO DAN KOMUNIKASI  
INSTITUT TEKNOLOGI TELKOM  
BANDUNG  
2011**