

**PERANCANGAN KONTROL PERGERAKAN LENGAN  
ROBOT DENGAN TIGA DERAJAT KEBEBASAN**

***DESIGN OF ARM MOVEMENT CONTROL  
ROBOT WITH THREE DEGREES OF FREEDOM***

**TUGAS AKHIR**

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

Disusun oleh :

**EMIL AKBAR**

**1102140011**



**PROGRAM STUDI S1 TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO  
UNIVERSITAS TELKOM  
BANDUNG  
2018**