

LAPORAN TUGAS AKHIR

RANCANG BANGUN DAN ANALISIS KINEMATIKA LENGAN ROBOT 3 DOF DENGAN KENDALI BLUETOOTH BERBASIS ARDUINO UNO

Disusun untuk memenuhi sebagian persyaratan memperoleh gelar Sarjana
Teknik di Jurusan Teknik Elektro Universitas Jenderal Soedirman



Disusun oleh:

Narendra Rahman Handwi
H1A015053

KEMENTERIAN RISET, TEKNOLOGI DAN PENDIDIKAN TINGGI
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN
FAKULTAS TEKNIK
JURUSAN/PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
PURBALINGGA
2019