

LAPORAN TUGAS AKHIR

RANCANG BANGUN SISTEM KENDALI LENGAN ROBOT DENGAN SENSOR IMU (*INERTIAL MEASUREMENT UNIT*) BERBASIS RASPBERRY PI DAN *INTERNET OF THINGS*

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



Disusun oleh:

Rijal Islami
H1A015027

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