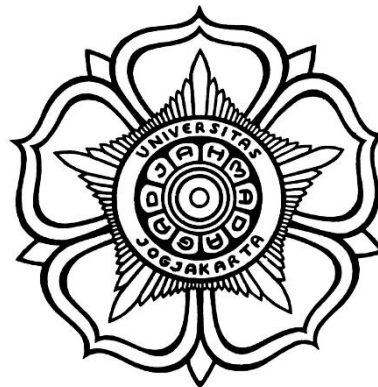


SKRIPSI

PENENTUAN POSISI *END EFFECTOR* PADA ROBOT LENGAN UNTUK MENGAMBIL BENDA YANG DIAPIT

END EFFECTOR POSITIONING ON A ROBOT ARM TO PICK UP A FLANKED OBJECT



AZIZAH ARWENTI PUTRI

19/439102/PA/18925

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2023

SKRIPSI

**PENENTUAN POSISI END EFFECTOR PADA ROBOT Lengan UNTUK
MENGAMBIL BENDA YANG DIAPIT**


Telah dipersiapkan dan disusun oleh

Azizah Arwenti Putri

19/439102/PA/18925

Telah dipertahankan di depan Tim Penguji
pada tanggal 21 Juni 2023

Susunan Tim Penguji



Idham Ananta Timur, ST. M.Kom
Ketua Penguji



Andi Dharmawan, S.Si., M.Cs., Dr.
Anggota Penguji



Muhammad Auzan, S.Si., M.Cs.
Pembimbing

Mengetahui,
a.n. Dekan FMIPA UGM
Wakil Dekan Bidang Pendidikan, Pengajaran
dan Kemahasiswaan



Prof. Drs. Roto, M.Eng., Ph.D.
NIP. 196711171993031020