UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Rancang bangun robot arm 4-dof berbasis esp32 untuk sistem pick and place
Sebastian Gymnasrama Putra, Ir. Imroatul Hudati, S.T.,M.T.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

LAPORAN PROYEK AKHIR
RANCANG BANGUN ROBOT ARM 4-DOF BERBASIS ESP32 UNTUK SISTEM PICK AND PLACE

Disusun oleh:

SEBASTIAN GYMNASRAMA PUTRA

21/473917/SV/18860

PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN TEKNOLOGI REKAYASA INSTRUMENTASI DAN KONTROL
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA YOGYAKARTA
2025

UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Rancang bangun robot arm 4-dof berbasis esp32 untuk sistem pick and place
Sebastian Gymnasrama Putra, Ir. Imroatul Hudati, S.T.,M.T.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

RANCANG BANGUN ROBOT ARM 4-DOF BERBASIS ESP32 UNTUK SISTEM PICK AND PLACE

Proyek akhir
Program Studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi Dan Kontrol

Diajukan sebagai syarat kelengkapan studi jenjang Sarjana Terapan untuk memperoleh gelar Sarjana Terapan Teknik pada Program Studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol Departemen Teknik Elektro dan Informatika Sekolah Vokasi Universitas Gadjah Mada

Oleh:
SEBASTIAN GYMNASRAMA
PUTRA 21/473917/SV/18860

PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN TEKNOLOGI REKAYASA INSTRUMENTASI DAN KONTROL
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS GADJAH MADA
2025

UNIVERSITAS
GADJAH MADA

Rancang bangun robot arm 4-dof berbasis esp32 untuk sistem pick and place
Sebastian Gymnasrama Putra, Ir. Imroatul Hudati, S.T.,M.T.
Universitas Gadjah Mada, 2026 | Diunduh dari http://etd.repository.ugm.ac.id/

LEMBAR PENGESAHAN

Judul	:	RANCANG BANGUN ROBOT ARM 4-DOF BERBASIS ESP32 UNTUK SISTEM PICK AND PLACE
Nama	:	Sebastian Gymnasrama Putra
Program Studi	:	Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol
Pembimbing	:	Ir. Imroatul Hudati, S.T.,M.T
Waktu Ujian	:	Jumat, 10 Juli 2026, Pukul 09.00, Ruang CM 102, Lt. 1

Telah dipertanggungjawabkan dan diuji oleh Tim Penguji serta disetujui dan disahkan Sebagai syarat kelengkapan studi jenjang Sarjana Terapan Program Studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol Sekolah Vokasi Universitas Gadjah Mada

Yogyakarta, 10 Juli 2026

Tim Penguji

Ketua	Sekretaris
Dr. Ir. Atikah S, S.T., M.Eng., IPM..	Ir. Imroatul Hudati, S.T.,M.T.
NIP. 111198908201611201	NIP. 111199406202220120 2

Anggota

Ir. Jans Hendry, S.T., M.Eng.
NIP. 111198501202001101

Mengetahui,

Ketua Departemen Teknik Elektro dan Informatika	Ketua Program Studi Teknologi Rekayasa Instrumentasi dan Kontrol
Ir. Yuris Mulya Saputra, S.T., M.Sc., Ph.D., IPM.	Wijayanti Dwi Astuti, S.Si., M.Sc., Ph.D.
NIP. 111198806201605101	NIP.111198906201608201

Dipindai dengan CamScanner

ii