

**LAPORAN TUGAS AKHIR**

**ROBOT PENJEJAK OBJEK DENGAN TIGA DERAJAT KEBEBASAN  
MENGGUNAKAN *INVERSE KINEMATIC***

***OBJECT TRACKER ROBOT WITH 3 DEGREE OF FREEDOM USING  
INVERSE KINEMATIC***



**RILWANU AR ROIYYAAN**

**14/370279/SV/07786**

**PROGRAM STUDI DIPLOMA III TEKNOLOGI INSTRUMENTASI**

**DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA**

**SEKOLAH VOKASI**

**UNIVERSITAS GADJAH MADA**

**YOGYAKARTA**

**2018**

**LAPORAN TUGAS AKHIR**

**ROBOT PENJEJAK OBJEK DENGAN TIGA DERAJAT KEBEBASAN  
MENGGUNAKAN INVERSE KINEMATIC**

***OBJECT TRACKER ROBOT WITH 3 DEGREE OF FREEDOM USING  
INVERSE KINEMATIC***



**RILWANU AR ROIYYAAN**

**14/370279/SV/07786**

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat Ahli Madya  
Teknologi Instrumentasi

**PROGRAM STUDI DIPLOMA III TEKNOLOGI INSTRUMENTASI  
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA  
SEKOLAH VOKASI  
UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA  
2018**