

SKRIPSI

**SISTEM PENGENAL ISYARAT TANGAN UNTUK MENGENDALIKAN
GERAKAN ROBOT BERODA MENGGUNAKAN *CONVOLUTIONAL*
*NEURAL NETWORK***

***HAND SIGN IMAGE RECOGNITION SYSTEM AS A BASIS OF WHEELED
ROBOT MOVEMENT OPERATION USING CONVOLUTIONAL NEURAL
NETWORK***

Diajukan untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh derajat Sarjana Sains
Elektronika dan Instrumentasi



HABIB ASTARI ADI

15/377985/PA/16460

**PROGRAM STUDI ELEKTRONIKA DAN INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA**

**FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2019