

**PERANCANGAN DAN ANALISIS SISTEM KONTROL ROBOT 6  
DERAJAT KEBEBASAN UNTUK *PICK AND PLACE***

**TESIS**



**Disusun oleh:**

**AZIS FAJAR RIYADI**

**NIM: 18/434809/PTK/12372**

**PROGRAM STUDI MAGISTER TEKNIK MESIN  
DEPARTEMEN TEKNIK MESIN DAN INDUSTRI  
FAKULTAS TEKNIK UNIVERSITAS GADJAH MADA  
YOGYAKARTA**

**2021**