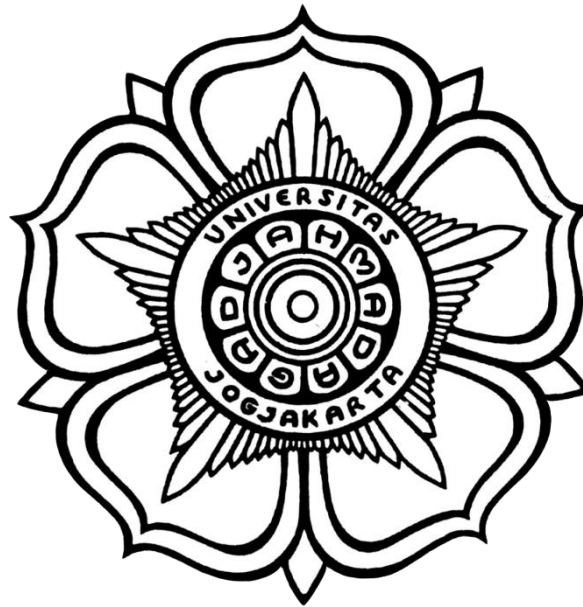


**ANALISIS DAN IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI GERAK
MENGGUNAKAN *LINEAR SEGMENT WITH PARABOLIC BLENDS*
PADA ROBOT MANIPULATOR 5 DOF BERBASISKAN ARDUINO**

SKRIPSI



Disusun oleh :

**WINNERYANTO DWI INDRA
11/319535/TK/38663**

**PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
DEPARTEMEN TEKNIK ELEKTRO DAN TEKNOLOGI INFORMASI
FAKULTAS TEKNIK UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA**

2016