

**IMPLEMENTASI LOGIKA FUZZY DAN KALMAN FILTER UNTUK
KENDALI LENGAN ROBOT MENGGUNAKAN GESTUR TANGAN
MANUSIA**

***IMPLEMENTATION OF FUZZY LOGIC AND KALMAN FILTER FOR
ROBOTIC ARM CONTROL USING HUMAN HAND GESTURE***

TUGAS AKHIR

Disusun dalam rangka memenuhi salah satu persyaratan untuk menyelesaikan
Program Studi Strata 1 Teknik Elektro

Disusun oleh:

Ikhsan Ismail

1105110068



PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO

UNIVERSITAS TELKOM

BANDUNG

2015

