

**PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI *INVERSE KINEMATIC* PADA  
PENGENDALIAN GERAK ROBOT *HUMANOID***

**(*DESIGN AND IMPLEMENTATION OF INVERSE KINEMATIC ON THE MOTION  
CONTROL OF HUMANOID ROBOT*)**

**TUGAS AKHIR**

Disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar  
Sarjana Teknik pada Program Studi Teknik Elektro  
Universitas Telkom

Oleh :

**MUHAMMAD SOBIRIN**

**1105100024**



**PRODI S1 TEKNIK ELEKTRO  
FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO  
UNIVERSITAS TELKOM  
BANDUNG**

**2014**