

IR-PERPUSTAKAAN UNIVERSITAS AIRLANGGA

**SIMULASI INVERS KINEMATIKA DENGAN METODE KOORDINAT
KARTESIUS MENGGUNAKAN APLIKASI DELPHI**

TUGAS AKHIR



Oleh :

GAGAZ MUJIZAT ADAM

NIM. 151711613014

**PROGRAM STUDI D3-OTOMASI SISTEM INSTRUMENTASI
DEPARTEMEN TEKNIK
FAKULTAS VOKASI
UNIVERSITAS AIRLANGGA
2020**

LEMBAR PERSETUJUAN TUGAS AKHIR

**SIMULASI INVERS KINEMATIKA DENGAN METODE KOORDINAT
KARTESIUS MENGGUNAKAN APLIKASI DELPHI**

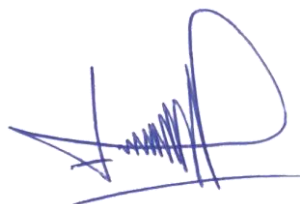
TUGAS AKHIR

**Sebagai Salah Satu Syarat Untuk Memperoleh Gelar Ahli Madya
Bidang Otomasi Sistem Instrumentasi
Pada Departemen Teknik Fakultas Vokasi
Universitas Airlangga**

**Oleh :
Gagaz Mujizat Adam
NIM. 151711613014**

Disetujui Oleh :

Pembimbing I



Riky Tri Yunardi, S.T., M.T.

NIP. 198905232015043101

Pembimbing II



Akif Rahmatillah, S.T., M.T.

NIP. 198601042008121002

LEMBAR PENGESAHAN NASKAH TUGAS AKHIR

Judul : Simulasi Invers Kinematika dengan Metode Koordinat Kartesius Menggunakan Aplikasi Delphi
Penyusun : Gagaz Mujizat Adam
NIM : 151711613014
Pembimbing I : Riky Tri Yunardi, S.T., M.T.
Pembimbing II : Akif Rahmatillah, S.T., M.T.
Tanggal Ujian : 30 Juni 2020

Disetujui Oleh :

Pembimbing I



Riky Tri Yunardi, S.T., M.T.

NIP. 198905232015043101

Pembimbing II



Akif Rahmatillah, S.T., M.T.

NIP. 198601042008121002

Mengetahui :

Ketua Departemen Teknik



Drs. Eto Wuryanto, DEA.

NIP. 196609281991021001

**Koordinator Program Studi D3
Otomasi Sistem Instrumentasi**



Winarno, S.Si., M.T.

NIP. 198109122015041001

**PERNYATAAN ORISINALITAS
LAPORAN TUGAS AKHIR**

Saya (Gagaz Mujizat Adam, 151711613014), menyatakan bahwa:

1. Laporan Tugas Akhir ini adalah asli dan benar-benar hasil karya saya sendiri, dan bukan hasil karya orang lain yang mengatasnamakan saya, serta bukan merupakan hasil peniruan atau penjiplakan (*Plagiatism*) dari karya orang lain.
2. Dalam Laporan Tugas Akhir ini tidak terdapat karya atau pendapat yang ditulis atau dipublikasikan orang lain kecuali secara tertulis dengan jelas dicantumkan sebagai acuan dengan disebutkan nama pengarang dan dicantumkan dalam daftar pustaka.
3. Pernyataan ini saya buat dengan sebenar-benarnya dan apabila dikemudian hari terdapat penyimpangan dan ketidakbenaran dalam pernyataan ini, maka saya bersedia menerima sanksi akademik berupa pembatalan mata kuliah yang telah lulus karena karya tulis ini, serta sanksi-sanksi lain sesuai dengan norma dan peraturan yang berlaku di Universitas Airlangga Surabaya.

Surabaya, 13 Juli 2020



Gagaz Mujizat Adam

NIM : 151711613014

PEDOMAN PENGGUNAAN TUGAS AKHIR

Tugas akhir ini tidak di publikasikan, namun tersedia di perpustakaan dalam lingkungan Universitas Airlangga, diperkenankan untuk dipakai sebagai referensi kepustakaan, tetapi pengutipan harus seizin penyusun dan harus menyebutkan sumbernya sesuai kebiasaan ilmiah.

Dokumen tugas akhir ini merupakan hak milik Universitas Airlangga.

KATA PENGANTAR

Puji syukur penyusun panjatkan kepada Allah SWT atas segala nikmat dan karunia-Nya, sehingga dapat menyelesaikan Tugas Akhir dengan judul : “Simulasi Invers Kinematika dengan Metode Koordinat Kartesius Menggunakan Aplikasi Delphi “.

Dalam pembuatan laporan ini tentu penyusun tidak lepas dari bantuan dari berbagai pihak, sehingga kami ucapkan terima kasih diantaranya :

1. Allah SWT yang telah memberikan rahmat dan nikmat-Nya yang tak terhitung.
2. Keluarga yang telah memberikan dukungan moril dan materil.
3. Bapak Riky Tri Yunardi, S.T., M.T dan Bapak Akif Rahmatillah, S.T., M.T.. selaku Dosen Pembimbing dan Konsultan yang telah membimbing dan memberikan arahan saat melakukan Tugas Akhir.
4. Untuk Pak Deny, terima kasih diberikan kesempatan bergabung di ASTRAI. Juga semua ilmu yang diberikan
5. Semua Dosen dan Staff Prodi OSI yang mengajar dengan penuh kesabaran.
6. Teman angkatan OSI 17 dan keluarga besar OSI yang telah berjuang bersama.

Akhir kata dengan segala keterbatasan, penyusun berharap Tugas Akhir ini dapat bermanfaat bagi semua pihak terutama di Program Studi D3 Otomasi Sistem Instrumentasi Faklutas Vokasi Universitas Airlangga.

Surabaya, 21 Mei 2020

Penyusun