

**PERANCANGAN SISTEM KONTROL GRIPER LENGAN BUATAN
BERDASARKAN KONTRAKSI OTOT**

(BAGIAN I)

TUGAS AKHIR

SEPTYO ADHITAMA



KKC

KK

MPE.051.05/14

Adh
P

PROGRAM STUDI D3 OTOMASI SISTEM INSTRUMENTASI

DEPARTEMEN FISIKA

FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI

UNIVERSITAS AIRLANGGA

2013

**PERANCANGAN SISTEM KONTROL GRIPER LENGAN BUATAN
BERDASARKAN KONTRAKSI OTOT**

(BAGIAN I)

TUGAS AKHIR

Sebagai Salah Satu Syarat untuk Memperoleh

Gelar Ahli Madya (A.Md)

Pada Program Studi D3 Otomasi Sistem Instrumentasi Departemen Fisika

Fakultas Sains dan Teknologi

Universitas Airlangga

Oleh :

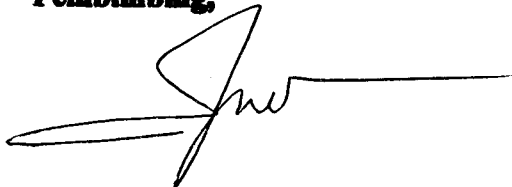
SEPTYO ADHITAMA

NIM. 081002030

Tanggal Lulus : 22 Agustus 2013

Disetujui Oleh :

Pembimbing,



Dr. Adri Supardi, M. S
NIP. 195603031986011002

Konsultan,



Deny Arifianto S.Si
NIK. 139111263

LEMBAR PENGESAHAN NASKAH TUGAS AKHIR

Judul : Perancangan Sistem Kontrol Griper Lengan Buatan
Berdasarkan Kontraksi Otot (Bagian I)
Penyusun : Septyo Adhitama
NIM : 081002030
Tanggal Ujian : 22 Agustus 2013
Pembimbing : Drs. Adri Supardi, M. S
Konsultan : Deny Arifianto S.Si

Disetujui Oleh:

Pembimbing,



Drs. Adri Supardi, M. S
NIP. 195603031986011002

Konsultan,



Deny Arifianto S.Si
NIK. 139111263

Mengetahui:

**Ketua Departemen Fisika
Fakultas Sains dan Teknologi
Universitas Airlangga**



Drs. Siswanto, M.Si
NIP. 196403051989031003

**Ketua Program Studi
D3 Otomasi Sistem Instrumentasi
Fakultas Sains dan Teknologi
Universitas Airlangga**



Drs. Bambang Suprijanto, M.Si
NIP. 196304261992031001

PEDOMAN PENGGUNAAN TUGAS AKHIR

Tugas Akhir ini tidak dipublikasikan, namun tersedia di perpustakaan dalam lingkungan Universitas Airlangga. Diperkenankan untuk dipakai sebagai referensi kepustakaan, tetapi pengutipan seizin penulis dan harus menyebutkan sumbernya sesuai kebiasaan ilmiah.

Dokumen Tugas Akhir ini merupakan hak milik Universitas Airlangga.