

**PENGARUH MANIPULABILITAS PADA MANIPULATOR ROBOT DUA
LENGAN TERHADAP GERAK LINTASAN DENGAN MENGGUNAKAN
METODE *PSEUDO-INVERSE***

SKRIPSI

Program Studi Sarjana Teknik Elektro
Jurusan Teknik Elektro

Oleh:
ZUMIAT
NIM D1021161031



FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS TANJUNGPURA
PONTIANAK
2022

**PENGARUH MANIPULABILITAS PADA MANIPULATOR ROBOT DUA
LENGAN TERHADAP GERAK LINTASAN DENGAN MENGGUNAKAN
METODE *PSEUDO-INVERSE***

SKRIPSI

Program Studi Sarjana Teknik Elektro
Jurusan Teknik Elektro

Skripsi Diajukan Sebagai Syarat Untuk Memperoleh
Gelar Sarjana Dalam Bidang Teknik Elektro

Oleh:

ZUMIAT

NIM D1021161031



FAKULTAS TEKNIK
UNIVERSITAS TANJUNGPURA
PONTIANAK
2022