

**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