LEMBAR PENGESAHAN

PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI PENGONTROL ROBOT JARI TANGAN MENGGUNAKAN SENSOR FLEX

Ridwan Taufik
10209055

Telah disetujui dan disahkan di Bandung sebagai Tugas Akhir pada tanggal:
7 Februari 2014

Menyetujui,

Pembimbing,

Hidayat, M.T
NIP : 4127.70.05.011

Mengetahui,

Dekan FTIK	Ketua Jurusan Teknik Komputer
Prof. Dr. H. Denny Kurniadie, Ir., M.Sc	**Dr. Wendi Zarman, M.Si**
NIP. 4127.70.015	**NIP. 4127 70 05 010**