PERANCANGAN DAN IMPLEMENTASI PENGONTROL ROBOT JARI TANGAN MENGGUNAKAN SENSOR FLEX

TUGAS AKHIR

Disusun untuk memenuhi syarat kelulusan
pada Program Studi Strata Satu Sistem Komputer

Oleh :

RIDWAN TAUFIK

10209055

Pembimbing :

Hidayat, M.T

JURUSAN TEKNIK KOMPUTER

FAKULTAS TEKNIK DAN ILMU KOMPUTER

UNIVERSITAS KOMPUTER INDONESIA

BANDUNG

2014