



**RANCANG BANGUN *ARM* ROBOT 5 DOF BERBASIS STM32F411CEU6
MENGUNAKAN METODE *INVERSE KINEMATICS* PADA ROBOT
*ARM MOBILE CHILLI PICKER (CHIMI-BOT)***

LAPORAN TUGAS AKHIR

Diajukan sebagai salah satu syarat menyelesaikan pendidikan pada
Program Studi Sarjana Terapan Teknologi Rekayasa Otomasi
Departemen Teknologi Industri Sekolah Vokasi
Universitas Diponegoro

Oleh:

Pandu Kukuh Kurniawan
40040322650054

**PROGRAM STUDI SARJANA TERAPAN TEKNOLOGI REKAYASA OTOMASI
DEPARTEMEN TEKNOLOGI INDUSTRI SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS DIPONEGORO
SEMARANG
2026**