



Visual Servoing for Robot Manipulators

Tugas Akhir

Oleh:

Winner Christian Riantoni Lunda (4222201002)

**Program Studi Teknologi Rekayasa Robotika
Jurusan Teknik Elektro
Politeknik Negeri Batam
2026**

Pernyataan Keaslian Tugas Akhir

Saya yang bertandatangan dibawah ini menyatakan bahwa isi sebagian maupun keseluruhan Tugas Akhir saya yang berjudul : "Closed-Form Geometric Inverse Kinematics of 6-DOF Robot Arm Using Four Active Joints" adalah **hasil karya sendiri, diselesaikan tanpa menggunakan bahan-bahan yang tidak diizinkan, dan bukan merupakan karya pihak lain yang saya akui sebagai karya sendiri.** Semua referensi yang dikutip atau dirujuk telah ditulis secara lengkap pada daftar pustaka. Apabila ternyata pernyataan saya ini tidak benar, saya bersedia menerima sanksi sesuai peraturan yang berlaku.

Batam, 22 Januari 2026



Winner Christian Riantoni Lunda
NIM: 4222201002

Lembar Pengesahan

Tugas Akhir disusun untuk memenuhi salah satu syarat memperoleh gelar
Sarjana Terapan Teknik (S.Tr.T)
di
Politeknik Negeri Batam

Oleh:
Winner Christian Riantoni Lunda

Dengan judul:
Closed-Form Geometric Inverse Kinematics of 6-DOF Robot Arm Using Four Active Joints

Tanggal Sidang: 15 Januari 2026

Disetujui oleh :	
Dosen Penguji I  TTC oleh: EKO RUDIAWAN JAMZURI 26th January 2026 Kategori: Pengesahan TA Winner Hashing: fc7b51143091108afe4f86bc1bc43c25d05587aa5f ec310b7a858174d755049b Verifikasi melalui web https://tsc.pnbatam.ac.id 1. (Eko Rudiawan Jamzuri, S.ST. M.Sc) NIP : 199103152024061001	Dosen Pembimbing I  1. (Ryan Satria Wijaya, S.Tr.T., M.Tr.T.) NIP : 199706112025061009
Dosen Penguji II  2. (Anugerah Wibisana, S.Tr.T., M.Tr.T) NIP : 199404272024061001	