



TUGAS AKHIR

**ANALISIS DINAMIKA MENGGUNAKAN
METODE EULER-LAGRANGE DENGAN
PERENCANAAN LINTASAN BERBASIS
CYCLOIDAL TRAJECTORY PADA *ROBOT
ARM MANIPULATOR 4 DOF***

Abdul Rahman
NIM. 04181001

Andhika Giyantara, S.T., M.T.
Risty Jayanti Yuniar, S.T., M.T.

Program Studi Teknik Elektro
Jurusan Teknologi Industri dan Proses
Institut Teknologi Kalimantan
Balikpapan 2023