

**RANCANG BANGUN SISTEM KONTROL GESTUR TUBUH
PADA ROBOT HUMANOID MENGGUNAKAN *DEEP
LEARNING* DENGAN METODE *CONVOLUTIONAL NEURAL
NETWORK***

SKRIPSI

**Diajukan Sebagai Salah Satu Syarat Memperoleh Gelar Sarjana
Jurusan Fisika Bidang Instrumentasi dan Robotika**



Thaariq Akmal Fadhillah

1217030038

**FISIKA
FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS ISLAM NEGERI SUNAN GUNUNG DJATI BANDUNG
2025**