

TUGAS AKHIR

**IMPLEMENTASI KALMAN FILTER PADA *GESTURE CONTROLLED*
ROBOT MENGGUNAKAN SENSOR *GYROSCOPE* DAN MODUL
KOMUNIKASI NRF24L01**

Disusun Sebagai Salah Satu Persyaratan dalam Memperoleh Gelar Sarjana (S-1)
pada Jurusan Teknik Elektro



uin

UNIVERSITAS ISLAM NEGERI
SUNAN GUNUNG DJATI
BANDUNG

Oleh:

NABILA MUTMAINNAH

1217070055

**JURUSAN TEKNIK ELEKTRO
FAKULTAS SAINS DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS ISLAM NEGERI SUNAN GUNUNG DJATI
BANDUNG**

2025