## HALAMAN PENGESAHAN



## IMPLEMENTASI POSE ESTIMATION UNTUK PEMODELAN GERAK TARI TRADISIONAL INDONESIA PADA ROBOT TARI HUMANOID

ъ.		1	1 1
1110	usun	$\sim$	ah
1 /15	1181111	()	

AIDO LUTHFI AL HAKIM

NIM. 2141720136

Proposal Skripsi ini telah diseminarkan pada Senin, 20 Januari 2025.

	Disetujui oleh:	
1. Pembimbing	: <u>Wilda Imama Sabilla, S.Kom., M.Kom.</u> NIP. 199208292019032023	
2. Pembahas I	: <u>Dimas Wahyu Wibowo, ST., MT.</u> NIP. 198410092015041001	
3. Pembahas II	: <u>Cahya Rahmad, ST., M.Kom., Dr. Eng., Prof.</u> NIP. 197202022005011002	

## Mengetahui

Ketua Jurusan Ketua Program Studi
Teknologi Informasi D4 Teknik Informatika

Prof. Dr. Eng. Rosa Andrie Asmara, ST.,Dr. Ely Setyo Astuti, S.T., M.T.MT.NIP. 197605152009122001

NIP. 198010102005011001