

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Diagram fungsi.....	4
Gambar 2.2 Contoh lengan robot dengan beberapa <i>joint</i>	5
Gambar 2.3 Diagram blok konsep kinematika.....	6
Gambar 2.4 Geometri invers kinematika	6
Gambar 2.5 Arduino Mega 2560	8
Gambar 2.6 Motor Servo SG90	9
Gambar 3.1 Sistem secara umum.....	10
Gambar 3.2 Diagram blok.....	11
Gambar 3.3 Tampilan desain lengan robot	12
Gambar 3.4 Dimensi lengan robot	13
Gambar 3.5 Wiring motor servo lengan robot	14
Gambar 3.6 Flowchart program menggerakkan aktuator	15
Gambar 3.7 Perancangan pada arduino IDE	16
Gambar 4.1 Desain prototype lengan robot 4 DOF	17
Gambar 4.2 Posisi keempat joint dari 8 gerakan yang diujikan.....	18
Gambar 4.3 Gerakan lengan yang diujikan 20.....	20
Gambar 4.4 Posisi terakhir keempat joint lengan robot	23