

Kalibrasi robot RV-MI dengan pendekatan metode photogrammetri

Andree Dwi Harianto, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20241404&lokasi=lokal>

Abstrak

Dewasa ini, kebanyakan dari waktu produksi dihabiskan untuk memprogram dan memprogram ulang robot. Teknik-teknik baru diciptakan untuk menghindari kejadian seperti ini, salah satunya adalah pemrograman off-line, membutuhkan keakuratan model kinematik robot. Untuk mewujudkan model ini dibutuhkan pengukuran robot.

Posisi yang akurat dari sistem robot dapat di karakteristik digambarkan dalam beberapa cara.

Kemampuan pengukuran menentukan akurasi yang mana pencapaian posisi (dan orientasi) secara tepat dari end-effector di ruang kerjanya, ketika nilai dari joint robot berulang. Kemampuan mengulang dapat dicapai sampai sepersepuluh millimeter dan sepersemenit dari arc. Dalam tulisan ini dicoba sebuah metode photogrammetri yang sederhana untuk mengkalibrasi robot RV-M1.

.....Nowdays, most of production time waste on programming and re programming robot. Some new technic are invent to avoid such this situation, one of them call an onlline programming, and that needs accuracy in kinematic ofthe robot. For thot, measurement of robot needs.

Accurate position of the robot can be characterise The repecztability devide accuracy which make end-ejector reach its position exactiy in it space of movement. The accuracy of repeatability can reach upto one tenth or one per minute of arc. This time, writer by to use o calibration using a photogrammetry method to test the accuracy of robot RV-M1.