

Pengendalian lengan robot planar dua link dengan FMRLC

Elina, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20243650&lokasi=lokal>

Abstrak

Lengan robot memiliki sifat-sifat dinamika tak linier yang melibatkan parameter-parameter yang berubah terhadap waktu yang mengakibatkan sistem ini sangat kompleks dilihat dari sudut pandang kontrol. Persamaan dinamika dari sistem lengan robot berhubungan dengan kelembaman efektif (effective inertia) dari masing-masing sendi (joint), kopling kelembaman antar tiap sendi, dan juga gaya gravitasi. Untuk menangani sistem lengan robot yang sangat kompleks dan non linear ini maka digunakan fuzzy model reference learning control (FMRLC). Pada skripsi ini akan dibahas aplikasi FMRLC dalam menangani sistem lengan robot planar dua link. Pada skripsi ini juga akan ditampilkan simulasi untuk memperlihatkan kinerja dari algoritma FMRLC dalam mengendalikan posisi lengan robot planar dua link.