

Pembuatan perangkat lunak dan antar muka PC untuk penggerak robot

Roni Setiawan, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20244287&lokasi=lokal>

Abstrak

Robot adalah salah satu hasil dari perkembangan teknologi, yang dipakai untuk membantu manusia, baik dibidang industri maupun dituar bidang industri. Sistem penggerak yang banyak digunakan pada robot antara lain 2 motor ac, motor dc, motor stepper dan pneumatik. Pada tugas akhir ini sistem penggerak yang dipakai adalah motor stepper. Keuntungan menggunakan sistem ini antara lain mudah untuk mengontrol kecepatannya, dapat diatur gerakannya sesuai dengan jenis motor stepper yang digunakan Serta kontrol program yang sesuai.

Pada pembuatan Perangkat Lunak untuk penggerak Robot ini, semua sistem di kendalikan oleh IBM I PC dengan menggunakan rangkaian antar muka PPI 8255 untuk mengaktifkan rangkaian hardware. Bahasa Pemrograman yang digunakan pada tugas akhir adalah Bahasa Pemrograman Turbo Pascal versi 6.00.

Pada akhir Pembuatan Perangkat Lunak dan Antar muka PC, akan ditunjukkan dengan aktifnya tiga buah motor stepper sesuai dengan perencanaan dari perangkat lunak yang diberikan, yang kemudian akan digunakan sebagai penggerak Robot.