

Uji Coba Forward Kinematics Terhadap Robotic Arm untuk Mendapatkan Faktor Koreksi = Testing Forward Kinematics on the Robotic Arm to Obtain Correction Factors

Athallah Andi Mappatunru, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=9999920564828&lokasi=lokal>

Abstrak

Pada penelitian sebelumnya, Orion diidentifikasi memerlukan robotic arm untuk meningkatkan kapabilitas dalam pengendalian kamera. Robotic arm ini sangat penting untuk memastikan identifikasi anomali atau cacat dalam pengambilan gambar dapat dilakukan dengan lebih efisien. Penelitian ini bertujuan untuk mengeksplorasi integrasi antara Orion dan robotic arm melalui pemodelan 3D CAD, serta melakukan pengujian terhadap model CAD menggunakan metode kinematika maju. Namun, hasil yang diperoleh menunjukkan bahwa pemodelan kinematika maju tidak sesuai dengan harapan yang diinginkan. Temuan ini menekankan perlunya evaluasi lebih lanjut untuk memperbaiki kesalahan dalam desain dan implementasi sistem robotic arm.

.....In previous research, Orion was identified as needing a robotic arm to enhance its capabilities in camera control. This robotic arm is crucial to ensure that the identification of anomalies or defects in image capturing can be performed more efficiently. This study aims to explore the integration between Orion and the robotic arm through 3D CAD modeling, as well as to test the CAD model using forward kinematics methods. However, the results obtained indicate that the forward kinematics modeling did not meet the desired expectations.