

# 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 keakurasaan model kinematik robot. Untuk mewujudkan model ini dibutuhkan pengukuran robot.

Posisi yang akurasi dari sistem robot dapat dikarakteristikkan digambarkan dalam beberapa cara. Kemampuan pengulangan 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 kali 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 technique are invented to avoid such this situation, one of them call an online programming, and that needs accuracy in kinematic of the robot. For that, measurement of robot needs.

Accurate position of the robot can be characterised. The repeatability devide accuracy which make end-effector reach its position exactly in its space of movement. The accuracy of repeatability can reach upto one tenth or one per minute of arc. This time, writer try to use calibration using a photogrammetry method to test the accuracy of robot RV-M1.