

Pengembangan aplikasi document object model untuk kontrol robot artikulasi berbasis web = Development of document object model application for web-based articulated robot motion control

Adhytia Bayu Wijaya, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20248708&lokasi=lokal>

Abstrak

Penggunaan internet pada saat ini semakin meningkat setiap tahunnya. Hampir setiap orang membutuhkan internet dalam mengerjakan tugas - tugasnya. Dengan adanya internet, pengiriman data dan informasi menjadi sangat cepat, dan tidak membutuhkan orang tersebut untuk berada ditempat data tersebut akan dikirimkan. Hal ini lah yang menjadi dasar penelitian Internet - Based Robot Manipulation (I-RoMan). I-RoMan merupakan suatu sistem yang dapat mengontrol suatu manipulator berbasis web. I-RoMan dapat melihat kondisi manipulator secara real - time dengan menggunakan dua webcam. Dengan adanya tampilan webcam tersebut, pengguna dapat langsung menentuka titik tujuan dari manipulator. Penentuan posisi manipulator melalui web, dilakukan dengan menggunakan metode penanganan objek yang dimiliki javascript yaitu, Document Objek Model. Dari penggunaan DOM tersebut terhadap mode Inverse kInematik, terlihat berjalan dengan baik di tiga browser yang diuji-cobakan.

.....The use of internet has increased more and more nowadays. Almost every person needs the availability of internet to exercise their tasks and assignments. With this availability, any dispatch of data and information has become easier and faster in the same time which doesn't require people to handle the problem in the spot. This what became the background of this I ROMAN research. I ROMAN is a system controlling a manipulator based on website. I ROMAN can see the manipulator's condition in real ' time using two webcams. With the appearance of those two webcams, user can directly determine the destination point from the manipulator. The appointment of destination point conducted from website, is done by using object oriented method of javascript called DOM. The DOM used in inverse kinematic method works properly in the three experimented browsers.