

Penerapan logika fuzzy sebagai pengendali posisi lengan robot tiga derajat kebebasan

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20288661&lokasi=lokal>

Abstrak

Sistem robotik merupakan sistem yang kompleks apabila ditinjau dari prespektif kontrol. Pemodelan sistem robotik menghasilkan persamaan dinamika dengan sifat yang tak-linier serta koefisien-koefisien yang terkait satu dengan lainnya dan berubah terhadap waktu. Makalah ini akan membahas penggunaan pengendali berbasis logika fuzzy sebagai pengendali posisi pada manipulator robotik. Robotik manipulator yang akan digunakan sebagai bahan pembahasan adalah manipulator bertipe bahu-tiga sumbu (three axis-elbow type) dengan tiga derajat kebebasan.