

Pengembangan mobile platform robot badminton dengan omni wheel = Development of a Badminton Robot Mobile Platform with Omni Wheel

Lintang Adyuta Sutawika, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=20411650&lokasi=lokal>

Abstrak

ABU Robocon adalah kompetisi robotik tahunan yang bertujuan untuk menginspirasi dan menguji insinyur muda dalam perancangan mekanik dan elektrik serta pemrograman sistem tertanam. Setiap tahun sebuah aturan lomba baru diumumkan untuk menantang peserta untuk membuat robot yang tercepat dan terefisien dalam menyelesaikan suatu tugas spesifik. Tema ABU Robocon 2015 adalah robot dimana peserta harus mengembangkan sistem robotik yang otonomus ataupun bukan untuk melakukan servis dan/atau melakukan rally. Tujuan penulisan ini adalah untuk merancang algoritma trajectory planning untuk robot agar dapat mendatangi posisi shuttlecock. Trajectory planning tersebut didapat dari penghitungan posisi shuttlecock terhadap titik pukul yang didapatkan dari pembacaan oleh sensor Kinect.

.....The ABU Robocon is an annual robotics competition aimed to inspire and test your engineers in mechanical and electrical design as well as embedded programming. Every year a new rule is introduced to challenge the participants in designing what is often the fastest and most efficient robot required to complete a specific task. The theme for the ABU Robocon 2015 is robot where participants must develop a robot either autonomous or not that can serve and/or perform a rally. The goal is to design a trajectory planning algorithm for the robot to intercept the shuttlecock. This trajectory planning is obtained from the calculation of shuttlecock position which is taken from Kinect sensor.