

Abstraksi

Perancangan dan penerapan robot banyak ditemui dalam berbagai bidang. Tujuan dari tugas akhir ini adalah hasil perancangan bisa ditampilkan dan diperagakan. Sistem yang dibuat ini memanfaatkan kemampuan motor langkah ex floppy disk 5 ¼". Robot dikendalikan melalui pin-pin yang terdapat pada parallel port (printer port) menggunakan bahasa pemrograman Visual Basic. Hasil pengujian menunjukkan Sistem Pengendali Tangan Robot ini mampu memindahkan benda yang dikehendaki pada daerah di sekitar robot dalam radius ± 20 cm, dengan berat benda ± 250 gr. Benda yang lebih berat dari 250 gr menyebabkan motor tidak berputar.

Kata kunci: robot, motor langkah, floppy disk, pin, parallel port, visual basic.

Abstract

The application and implementation of robot can be met in many field. The purpose of this final assignment is the assembling result can be viewed and shown. This system made use ability of motor stepper ex floppy disk 5 ¼". The robot is controlled by means of parallel port pins and use Visual Basic language program. Observation result of Hand Robotic Control System shows this system can move the object at around robot region at radius ± 20 cm, on weight of the object ± 250 gr. The object more weight than 250 gr cause the motor cannot turn.

Keywords: robot, motor stepper, floppy disk, pin, parallel port, visual basic.