

DAFTAR ISI

Lembar Judul	i
Lembar Persetujuan	ii
Abstraksi	iii
Kata Pengantar	iv
Daftar Tabel	vii
Daftar Gambar	viii
Daftar Simbol	x
Daftar Isi	xi
BAB I	: PENDAHULUAN1
	I. LATAR BELAKANG1
	a. Defenisi Masalah1
	b. Strategi Pemecahan masalah2
	II. TUJUAN PENULISAN3
	III. RUMUSAN DAN BATASAN MASALAH3
	IV. METODE PENELITIAN4
	V. MODEL PERANCANGAN & PENELITIAN4
	VI. SISTEMATIKA PNULISAN5
	VII. RENCANA KERJA6
BAB II	: LANDASAN TEORI7
	1. Parallel Port pada Personal Komputer7
	2. Elektronika Dasar9
	a. Kabel9
	b. PCB (Printed Circuit Board)10
	c. Dioda11
	d. Transistor12
	e. Relay14
	f. Motor Langkah15
	3. Kecerdasan Buatan18
	4. Robotik19
	a. Teach Pendant22
	b. Bahasa Kendali Robotik (Robotic Control Language)23
	5. Pesawat Sederhana24
	a. Tuas24
	b. Katrol25

BAB III	: RANCANGAN SISTEM PENGENDALI TANGAN ROBOT	28
	1. Perancangan Perangkat Keras	
	a. Paralel Port.....	28
	b. Rangkaian Antarmuka.....	28
	1) Gambaran Umum Antarmuka	28
	2) Rangkaian Penggerak Motor Langkah.....	29
	3) Rangkaian Pengendali Selektor.....	30
	4) Rangkaian Pengerem Gripe	31
	c. Rancangan Tangan Robot.....	32
	1) Motor Langkah.....	32
	2) Spesifikasi Gripe.....	32
	3) Spesifikasi Lift.....	33
	4) Spesifikasi Shift.....	34
	5) Spesifikasi Axis Putar.....	34
	2. Perancangan Perangkat Lunak.....	35
	a. Teach Pendant Metode Keyboard	37
	b. Metode Perulangan	41
BAB IV	: IMPLEMENTASI DAN EKSPERIMEN	
	SISTEM PENGENDALI TANGAN ROBOT	45
	1. Cara Instalasi Antar Muka dan	
	Sistem Pengendali Tangan Robot	45
	a. Instalasi Program	45
	b. Instalasi Antar Muka.....	45
	2. Cara Pengoperasian Aplikasi.....	46
	a. Tampilan Menu Utama.....	46
	b. Tampilan Menu Keyboard.....	46
	c. Tampilan Menu Graphical User Interface.....	48
BAB V	: ANALISA SISTEM PENGENDALI TANGAN ROBOT.....	50
	1. Kelebihan Program.....	50
	2. Kekurangan Program Antarmuka	51
BAB VI	: PENUTUP.....	53
	1. Kesimpulan.....	53
	2. Saran.....	54

Daftar Pustaka

Lampiran-lampiran