

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2.1 Desain Konsep Solusi	16
Gambar 2.2 Desain Robot Badaya_SAS	19
Gambar 2.3 Bagian Kaki Robot Badaya_SAS	20
Gambar 2.4 Tipe Joint	21
Gambar 2.5 Konfigurasi Joint Bagian Bawah Robot Badaya_SAS	22
Gambar 2.6 Representasi Kinematika Robot	23
Gambar 2.7 Kinematika 3DoF	24
Gambar 2.8 Proses Inverse Kinematics	25
Gambar 2.9 Gaya Berjalan Manusia	26
Gambar 3.1 Diagram Blok	29
Gambar 3.2 Gambaran Umum Sistem	30
Gambar 3.3 Raspberry Pi 4B	31
Gambar 3.4 Servo Dynamixel	33
Gambar 3.5 LiPo 4S	35
Gambar 3.6 U2D2	36
Gambar 3.7 U2D2 Power Hub Board	37
Gambar 3.8 Mini560	38
Gambar 3.9 Ukuran Robot	39
Gambar 3.10 Diagram Alir Sistem	40
Gambar 3.11 Tampilan Plugin URDF Exporter	41
Gambar 3.12 KDL Tree URDF	42
Gambar 3.13 Node ROS	44
Gambar 3.14 Tampilan Moveit Setup Assistant	45
Gambar 3.15 Tampilan RViz	46
Gambar 4.1 Transisi Keseimbangan ke Kaki Kiri	51
Gambar 4.2 Transisi Keseimbangan ke Kaki Kanan	52
Gambar 4.3 Trayektori End-effector Swing & Stance Kaki Kanan	53
Gambar 4.4 (a) Swing Kanan (b) Stance Kanan	54
Gambar 4.5 Trayektori End-effector Swing & Stance Kaki Kiri	54
Gambar 4.6 (a) Swing Kiri (b) Stance Kiri	55

Gambar 4.7 Posisi Real-Time Robot..... 56