

UNIVERSITAS BINA NUSANTARA

Jurusan Sistem Komputer

Skripsi Sarjana Komputer

Semester Genap tahun 2010/ 2011

PENGEMBANGAN GAIT MOBILE ROBOT TIPE HEXAPOD UNTUK MELEWATI RINTANGAN

Muchamad Iqbal 1100021694

Amanda Metta Chandra 1100032571

Alvin Putra 1100051362

Abstrak

Tujuan penelitian ini adalah untuk mendesain model sarana transportasi yang stabil, otomatis, dan meneliti pergerakan robot menggunakan servo.

Metode Penelitian menggunakan studi kepustakaan dan melalui percobaan dengan membuat alat berupa robot hexapod.

Sebuah robot yang dapat berjalan menggunakan berbagai gait, stabil, dan dapat melalui jalan yang permukaannya kasar.

Robot berkaki dapat melewati rintangan-rintangan sesuai kriteria implementasi dengan baik. Robot juga dapat melakukan 6 macam gait yaitu gait berdiri, inialisasi, wave berjalan, wave berputar balik, tripod berjalan, dan tripod berputar balik.

Kata kunci: Robot, hexapod, pengembangan gait, rintangan, gait, mobile robot, robot berkaki, servo motor, SSC-32.