

PERENCANAAN DAN PEMBUATAN ROBOT WS_NOTOKON TES ROBOT INDONESIA (KRI) 2006 :MOTOR PENGGERAK DAN SISTEM KENDALI ROBOT MANUAL



Oleh: Abdul Rachman Halim (06530117)

Electrical Engineering

Dibuat: 2008-04-15 , dengan 3 file(s).

Keywords: Kontes Robot Indonesia (KRI), Robot WS_NOTO, Robot manual

Robot WS_NOTO didesain se efisien mungkin dan sesederhana mungkin, dimana robot manual didesain dapat dikontrol oleh manusia dan konstruksi kerangka robot manual terbuat dari aluminium agar berat robot tidak melebihi berat yang telah ditentukan. Motor DC yang dipakai menggerakkan robot diperlukan reduksi pada motor, agar motor memiliki torsi lebih besar. Sistem kendali pada robot manual menggunakan driver mosfet dan driver relay untuk mengendalikan putaran motor, driver motor dikontrol oleh push button yang dikontrol oleh operator. Dimana operator menjalankan robot manual dengan menggunakan push button mengontrol gerakan robot, sehingga robot dapat mencengkram builder block (balok berbentuk tapal kuda) dan meletakkannya pada tower (tiang peletakan builder block).

Robot of WS_NOTO efisien se didesain possible and as simple as possible, where manual robot of didesain can be controlled by human being and of konstruksi made manual robot framework of aluminium so that robot weight don't exceed weight which have been determined. Motor of DC weared to move robot of needed reduce at motor, to be motor have bigger torsi. Control system at manual robot use mosfet driver and relay driver to control motor rotation, motor driver controlled by button push controlled by operator. Where operator run manual robot by using controlling button push move robot, so that robot earn block (balok builder similar of horse poultice) and put down at tower (pillar situating of block builder).