

## PEMECAHAN MASALAH KINEMATIKA KE DEPAN PADA TANGAN ROBOT n-SEGMENT

<b>Title</b>	PEMECAHAN MASALAH KINEMATIKA KE DEPAN PADA TANGAN ROBOT n-SEGMENT
<b>Author Order</b>	1 of 3
<b>Accreditation</b>	4
<b>Abstract</b>	<p>ABSTRACT. This article discusses a forward kinematics space for a robot's hand with <math>n</math> arms in two dimensional Euclid space. The kinematics space of the robot's hand is obtained by employing some geometrical transformations, those are rotation and dilatation. The solution of this problem is represented by a function corresponding a set of pairs of hinge configuration with a set of pairs of robot's position and hand endpoint direction. Keywords: Geometry Transformations, Robot's Hand <math>n</math>-arms, Forward Kinematic Problem. ABSTRAK. Artikel ini membahas tentang ruang gerak kinematik ke depan tangan robot dengan <math>n</math> lengan pada ruang Euclid berdimensi dua. Ruang kinematika tangan robot ini diperoleh dengan menggunakan beberapa transformasi geometri yaitu rotasi dan dilatasi. Penyelesaian masalah kinematika ini direpresentasikan oleh suatu fungsi yang mengaitkan antara himpunan pasangan pengaturan sendi dan himpunan pasangan posisi dan arah ujung tangan robot. Kata Kunci: Transformasi Geometri, Tangan Robot <math>n</math>-lengan, Permasalahan Gerak Kinematik ke Depan.</p>
<b>Publisher Name</b>	Universitas Jenderal Soedirman
<b>Publish Date</b>	2020-07-09
<b>Publish Year</b>	2020
<b>Doi</b>	DOI: 10.20884/1.jmp.2020.12.1.2825
<b>Citation</b>	
<b>Source</b>	Jurnal Ilmiah Matematika dan Pendidikan Matematika
<b>Source Issue</b>	Vol 12 No 1 (2020): Jurnal Ilmiah Matematika dan Pendidikan Matematika (JMP)
<b>Source Page</b>	1-13
<b>Url</b>	<a href="https://jos.unsoed.ac.id/index.php/jmp/article/view/2825/1692">https://jos.unsoed.ac.id/index.php/jmp/article/view/2825/1692</a>
<b>Author</b>	BAMBANG HENDRIYA GUSWANTO, S.Si, M.Si, Ph.D