

SILABUS PILIHAN TEKNIK KOMPUTER

Mata Kuliah	:	Sistem Robotika
Kode	:	E113926
Silabus	:	<ol style="list-style-type: none"> 1. Pendahuluan; 2. Sistem Mekanik Perpindahan Gerak Robot; 3. Model Kinematika maju dan kinematika balik; 4. Model Dinamik; 5. Perencanaan Gerak Robot : Manipulator dan Bergerak (roda dan kaki); 6. Sensor Robot; 7. Sistem Kendali Robot : Desain dan Implementasi
Luaran	:	Memahami definisi robot dan penggunaannya, mampu menjelaskan komponen pembentuk sistem robot,
Syarat/ PraSyarat MK Lain	:	Sistem Kendali
Alokasi	:	16 kali pertemuan
Sumber Pustaka	:	