



Desain Robot Quadruped Mammal-type

Description

Terinspirasi robot buatan *Boston Dynamics* [Perusahaan Robotika asal Massachusetts, Amerika Serikat], bernama “ Spot Mini ”. Robot ini menyerupai hewan peliharaan anjing karena memiliki 4 kaki dan mampu berjalan seperti pada umumnya. Dengan menggunakan remot, sehingga arah gerak dan tingkah lakunya dapat dikontrol. *Spot Mini* mewarisi semua mobilitas “saudaranya” yang lebih besar, yakni *Spot Classic*, dengan menambahkan kemampuan untuk mengambil dan menangani objek menggunakan lengan 5 derajat kebebasannya dan meningkatkan sensor persepsi. Sensor suite meliputi kamera stereo, kamera kedalaman, IMU (Inertial Measurement Unit), dan sensor posisi / kekuatan pada anggota gerak. Sensor-sensor ini membantu dalam hal navigasi dan gerak yang luwes.



Pada tugas mekatronika ini, menggunakan tiga bantuan perangkat lunak. Yang pertama pada bagian CADnya dibuat menggunakan Autodesk Fusion 360. Dimulai dari badannya, hingga keempat kaki – kakinya. Lalu disimpan dalam bentuk .obj untuk kepentingan langkah selanjutnya. Kemudian untuk menggerakkan kaki – kaki tersebut, digunakanlah Processing IDE. Dengan memasukkan gambar per bagian tersebut(badan,kaki) dalam bentuk .obj Perlu diperhatikan pula agar robot ini berada di *pusat* ketika di Processing IDE, maka harus diatur dahulu didalam 3D Builder.

Disusun oleh:

1. Taufik Nur Haqi (17/415757/SV/13622)
2. Aloysius Angga Widjaya (17/416757/SV/14495)
3. Sapto Nugroho (17/416818/SV/14556)

Category

1. Artikel

Tags

1. Desain Robot Quadruped Mammal-type
2. Robot UGM
3. SV UGM
4. UGM

Date Created

July 2, 2019

Author

fahmizal

default watermark