

ABSTRAK

Tugas Akhir ini memaparkan mengenai pembangunan prototip sambungan 0 berbiaya rendah pada sistem telerobot. Tujuan dari pembangunan prototip ini adalah untuk pembelajaran pergerakan lengan telerobot industri yang dikontrol dari jarak jauh. Sistem telerobot memungkinkan sebuah pabrik beroperasi selama 24 jam. Prototip lengan telerobot di bangun dengan menggunakan motor servo dan roda-roda gigi sedangkan alat pengontrol dibangun dengan menggunakan pengontrol mikro sebagai prosesornya. Pertukaran data dalam sistem teleoperasi dilakukan melalui internet, yaitu menggunakan protocol TCP/IP standar. Hasil pengujian prototip sambungan 0 menunjukkan bahwa pergerakannya dapat dikontrol dari jarak jauh dan bergerak sendiri sesuai dengan yang diinginkan operator.

Kata kunci: Sambungan 0, Telerobotik, Teleoperasi, Sistem berbiaya rendah

