

DAFTAR ISTILAH

- Joint* : Sendi.
- Inverse kinematics* : suatu metode yang digunakan untuk menentukan sudut setiap *joint* sambungan dari setiap struktur yang terhubung
- Dynamixel AX-12 : Jenis aktuator *precision motor DC* (motor servo)
- Degree of freedom : Derajat kebebasan.
- USB2Dynamixel : Modul untuk mengontrol dynamixel via usb PC.
- Microsoft Kinect : Sensor untuk mendeteksi koordinat sendi pada manusia.
- Psi Pose* : Posisi berdiri tegak, tangan diangkat setinggi kepala.
- Node ROS : Representasi fisik dari sensor, motor, processing algorithm, monitoring, dan sebagainya di dalam platform ROS.
- Master ROS : Penghubung komunikasi antar-node ROS.
- Topics ROS : Isi pesan masing-masing node ROS.
- Message ROS : Pesan node ROS yang didalamnya ada berbagai tipe data.
- Service ROS : Koordinator setiap node ROS bila ada *request* atau *reply* pesan antar node ROS.
- Bags ROS : Sebuah format file di dalam ROS untuk menyimpan *message* data. Sehingga dapat diulang sesuai yang kita inginkan