

DAFTAR GAMBAR

Gambar 3.1 <i>overall function</i>	7
Gambar 3.2 <i>function tree</i>	7
Gambar 3.3 Ilustrasi sistem.....	8
Gambar 3.4 diagram blok level 0.....	8
Gambar 3.5 diagram blok level 1.....	9
Gambar 3.6 desain sistem	14
Gambar 4.1 posisi dan orientasi lengan robot	15
Gambar 4.2 wiring diagram pergerakan lengan robot secara vertical dan horizontal ...	19
Gambar 4.3 kalibrasi kordinat x dan y pada x: 530 dan y: -143	20
Gambar 4.4 kalibrasi kordinat x dan y pada x: 542 dan y: -32	21
Gambar 4.5 wiring diagram sub sistem 2 pergerakan lengan z dan gripper	23
Gambar 4.6 kalibrasi kordinat z dan gripper	24
Gambar 4.7 integrasi robot soft gripper	26
Gambar 5.1 pengambilan benda	27
Gambar 5.2 pemindahan benda.....	30
Gambar 5.3 penyimpanan benda.....	33