

DAFTAR ISTILAH

Notasi	Istilah	Keterangan
SCARA	Selective Compliance Assembly Robot Arm	Jenis lengan robot dengan konfigurasi 2 rotasi dan 1 translasi, banyak digunakan di industri manufaktur karena presisi dan kecepatan tinggi.
DOF	Degree of Freedom	Jumlah gerakan independen yang dimiliki oleh robot, dalam penelitian ini terdiri dari 3 (dua rotasi, satu translasi).
DC	Direct Current	Aktuator utama yang digunakan pada robot SCARA untuk menggerakkan sendi.
PID	Proportional–Integral–Derivative	Algoritma kontrol yang terdiri dari Proportional, Integral, dan Derivative untuk mengurangi error posisi motor
IK	Inverse Kinematics	Perhitungan sudut sendi berdasarkan target posisi koordinat end-effector
FK	Forward Kinematics	Perhitungan posisi end-effector berdasarkan sudut masing-masing sendi.