

ABSTRAK

Disiplin ilmu matematika dan ilmu komputer sangat diperlukan sebagai dasar pergerakan robot elbow manipulator dalam mencari posisi akhir robot elbow manipulator dengan menggunakan matriks transformasi bujur sangkar ordo 4 (H_0^{i-1}). Didalam tugas akhir ini matriks transformasi bujur sangkar ordo 4 (H_0^{i-1}) dihasilkan dari matriks A_{i-1}^i akibat adanya transformasi sistem koordinat yang digunakan pada setiap tulang-tulang sendi putar robot elbow manipulator yang terdiri dari matriks rotasi berbentuk bujur sangkar ordo 4 ($R_{i-1,4}^i$) dan matriks translasi bujur sangkar ordo 4 (T_{i-1}^i).

