

PENUTUP

KESIMPULAN

Matriks transformasi berbentuk bujur sangkar ordo 4 (H_0^{i-1}) dihasilkan dari matriks A_{i-1}^i yang mentransformasikan koordinat titik pada sistem koordinat i ke sistem koordinat $i-1$ yang digunakan pada setiap tulang sendi putar ke- i (q_i) pada robot elbow manipulator. Matriks A_{i-1}^i yang dihasilkan dari matriks rotasi berbentuk bujur sangkar ordo 4 (R_{i-1}^i) dan matriks translasi (T_{i-1}^i) berbentuk bujur sangkar ordo 4 yang selanjutnya digunakan untuk mencari posisi akhir tulang-tulang sendi putar robot elbow manipulator.