

NOMENKLATUR

<u>Simbol</u>	<u>Keterangan</u>	<u>Satuan</u>
A	Proyeksi titik O pada garis C_2C_3	
A	Titik A pada batang AB	
B	Titik B pada batang AB	
A'	Titik A' pada batang A'B'	
B'	Titik B' pada batang A'B'	
C_2	Titik segitiga pada batang roll 1	
C_3	Titik segitiga pada batang roll 2	
C'_1	Perubahan titik segitiga 1	<i>derajat</i>
C'_2	Perubahan titik segitiga 2	<i>derajat</i>
C'_3	Perubahan titik segitiga 3	<i>derajat</i>
G_1	Titik ground 1 SimMechanic	
G_2	Titik ground 2 SimMechanic	
G_3	Titik ground 3 SimMechanic	
I_1	Inersia sumbu X	<i>gram.cm²</i>
I_2	Inersia sumbu Y	<i>gram.cm²</i>
I_3	Inersia sumbu Z	<i>gram.cm²</i>
O	Titik origin <i>world</i> [0 0 0]	

S_1	Titik ujung servo 1	
S_2	Titik ujung servo 2	
S_3	Titik ujung servo 3	
S'_1	Proyeksi b_1 pada bidang horizontal xy	
S'_2	Proyeksi b_2 pada bidang horizontal xy	
S'_3	Proyeksi b_3 pada bidang horizontal xy	
T	Torsi servo	kg.cm
V_A	Kecepatan titik A	m/s
V_B	Kecepatan titik B	m/s
$V_{A/B}$	Kecepatan relatif A terhadap B	m/s
a	Akselerasi	m/s^2
a_z	Akselerasi pada sumbu Z	m/s^2
$a_{z\text{-impact}}$	Akselerasi mendadak / <i>impact</i>	m/s^2
$a_{z\text{-max}}$	Akselerasi pada sumbu Z maksimum	m/s^2
$a_{z\text{-min}}$	Akselerasi pada sumbu Z minimum	m/s^2
b_1	Panjang batang <i>pitch</i>	cm
b_2	Panjang batang <i>roll 1</i>	cm
b_3	Panjang batang <i>roll 2</i>	cm
h	Jarak $C_1C_2 = C_2C_3 = C_3C_1$	cm
r	Posisi	m

r	Jarak A dan B	m
Δr_A	Perpindahan titik A	m
Δr_B	Perpindahan titik B	m
$\Delta r_{A/B}$	Perpindahan titik A terhadap titik B	m
Δt	Waktu gerakan titik A ke A'	<i>detik</i>
v	Kecepatan	m/s
v_1	Panjang batang servo 1	cm
v_2	Panjang batang servo 2	cm
v_3	Panjang batang servo 3	cm
x	Sumbu x <i>world</i>	
y	Sumbu y <i>world</i>	
z	Sumbu z <i>world</i>	
α_1	Sudut batang (b_1) dengan bidang horizontal	<i>derajat</i>
α_2	Sudut batang (b_2) dengan bidang horizontal	<i>derajat</i>
α_3	Sudut batang (b_3) dengan bidang horizontal	<i>derajat</i>
α_s	Sudut servo	<i>derajat</i>
α_{s1}	Sudut servo 1	<i>derajat</i>
α_{s2}	Sudut servo 2	<i>derajat</i>
α_{s3}	Sudut servo 3	<i>derajat</i>
α_{s-yaw}	Sudut servo <i>yaw</i>	<i>derajat</i>

β_1	Sudut antara garis $C_3S'_3$ dengan perpanjangan garis AC_3	<i>derajat</i>
β_2	Sudut antara garis $C_2S'_2$ dengan perpanjangan garis AC_2	<i>derajat</i>
ϕ	Sudut <i>pitch</i> antara OC_1 dengan bidang horizontal xy <i>world</i>	<i>derajat</i>
θ_1	Sudut <i>roll</i> 1 antara AC'_2 dengan bidang horizontal xy <i>world</i>	<i>derajat</i>
θ_2	Sudut <i>roll</i> 2 antara AC'_3 dengan bidang horizontal xy <i>world</i>	<i>derajat</i>
$\Delta\theta$	Perpindahan sudut	<i>rad</i>
ψ	Sudut <i>yaw</i>	<i>derajat</i>
ω	Kecepatan sudut	<i>rad/s²</i>