

NOMENKLATUR

- F_k = Gaya jepit pada *gripper* yang dioptimasi (N)
- F = Gaya jepit pada *gripper* simulator *arm robot 5 dof* (N)
- z = Pergerakan solenoid
- z_{\min} = Pergerakan minimum solenoid akibat harga z minimum
- z_{\max} = Pergerakan minimum solenoid akibat harga z maksimum
- P = Gaya aktuator (N)
- k = *Fitness function* ($\frac{F_k}{P}$)
- α = Sudut yang terbentuk antara *link* a dengan arah sumbu x di titik A (derajat)
- β = Sudut yang terbentuk antara *link* b dengan arah sumbu x di titik C (derajat)
- a = Dimensi *link* a pada konfigurasi *gripper* yang dioptimasi (mm)
- b = Dimensi *link* b pada konfigurasi *gripper* yang dioptimasi (mm)
- c = Dimensi *link* c pada konfigurasi *gripper* yang dioptimasi (mm)
- e = Dimensi garis e dari segitiga ACD pada konfigurasi *gripper* yang dioptimasi (mm)
- g = Dimensi garis g dari segitiga ACD pada konfigurasi *gripper* yang dioptimasi (mm)
- l = Dimensi garis akibat dari pergerakan solenoid (mm)
- m = Massa *link* (Kg)
- I = Momen inersia massa (Kg.mm²)
- T_{12} = Torsi *link* 2 pada mekanisme *four bar linkage* (N.mm)
- T_{14} = Torsi *link* 4 pada mekanisme *four bar linkage* (N.mm)
- T_{13} = Torsi *link* b pada mekanisme *slider crank* (N.mm)