

RANCANG BANGUN KINEMATIKA ROBOT PHYSIO THERAPY PADA LENGAN

 Oleh: JEAN ALVEN (05510012)

Mechanical Engineering

Dibuat: 2009-02-03 , dengan 3 file(s).

Keywords: Physio Therapy, Sendi-sendi, Robot, Lengan tangan

ABSTRAK

Dalam dunia medis memang sudah banyak di ciptakan alat-alat therapy dari berbagai macam penyakit, tetapi untuk penderita kelumpuhan khususnya pada lengan tangan. Robot therapy yang mampu bergerak sendiri secara otomatis dengan desain yang sesuai dengan bentuk dan ukuran lengan tangan manusia sampai saat ini masih jarang dan mahal. Robot ini berguna untuk mengembalikan fungsi gerak pada sendi-sendi lengan tangan.

Pergerakan dari robot ini berdasarkan pada koordinat sumbu x, sumbu y, dan sumbu z. Dimana robot ini akan berjalan menuju koordinat yang ditentukan apabila telah menerima inputan dari port A, port C, dan Port D, dan akan berjalan sesuai dengan perintah yang telah di instruksikan (perintah telah terprogram).

ABSTRACT

in the world of medical really many at create therapy tools from assorted disease, but for stupefaction sufferer especially in hand. therapy robot that can to move self automatically with appropriate design with form and human hand size till now still seldom and expensive. this robot good for return movement function in arm hinges.

movement from this robot is based on in axis of the abscis coordinate, axis of the ordinate, and axis z. where does this robot will walk to aim coordinate that determined when get inputan from port a, port c, and port d, and will walk as according to command that at instruct (command program).