

* Sistem KENDALI ROBOT dan DINAMIKA

- * Limited sequence $\rightarrow$ (A)
- * Playback, point-to-point $\rightarrow$ (B)
- * Playback, continuous path $\rightarrow$ (C)
- * Intelligent Robot $\rightarrow$ (D)

$\Rightarrow$ (A) sederhana, tanpa sensor, tanpa umpan balik, $\rightarrow$ urutan/langkah kerja.

Misalnya:

- * Reset ke posisi awal
- * Putar α^0 ke W
- * Lurus θ ke LEFT
- * Posisi akhir

Diharapkan
sesuai
yg diinginkan