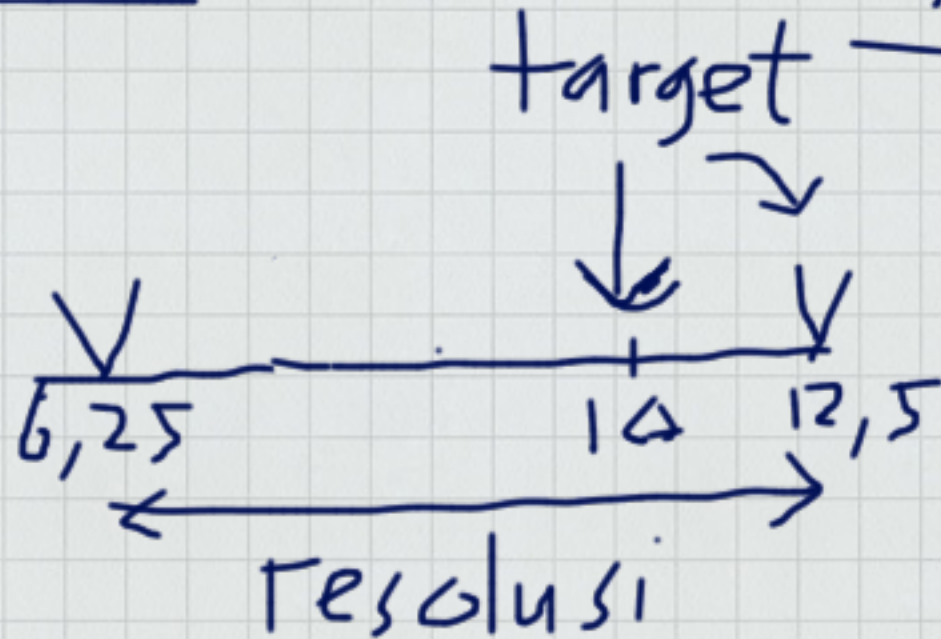


* Akurasi

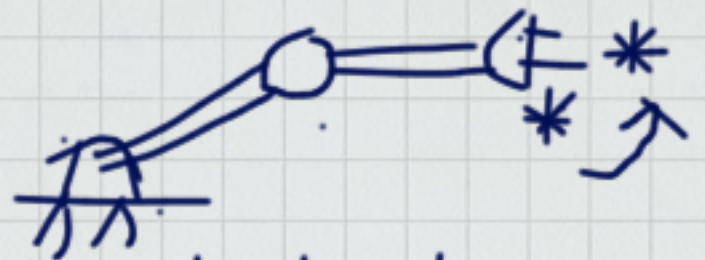


$$\text{Akurasi} = \pm \frac{1}{2} \Delta \leftarrow \begin{matrix} \text{maximum} \\ \text{error} \end{matrix}$$

Resolusi

Penyebab tidak akurat-nya lengan robot salah satunya adalah Resolusi

Hal-hal lain yang menyebabkan lengan robot tidak akurat misalnya: * titik yang lebih jauh dari base



* kesalahan
membesar