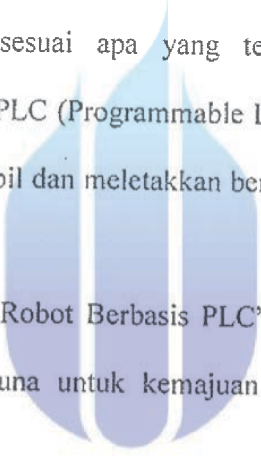


ABSTRAKSI

Penulisan tugas akhir ini menjelaskan tentang perancangan dan cara kerja dari system lengan robot berbasis PLC. Tujuan alat ini dibuat untuk mengetahui sebuah system dari lengan robot otomatis dengan menggunakan pengontrolan dari PLC (Programmable Logic Controller) dan untuk mengetahui keuntungan dari menggunakan Programmable Logic Controller dibandingkan dengan system-system kontrol lainnya.

Cara kerja alat ini bekerja sesuai apa yang telah diprogram dengan menggunakan suatu alat yang bernama PLC (Programmable Logic Controller) dengan mempunyai kemampuan dapat mengambil dan meletakkan benda obyek sesuai dengan yang diinginkan.

Demikianlah abstraksi “Lengan Robot Berbasis PLC” ini saya buat. Adapun pemanfaatan alat ini lebih dapat berguna untuk kemajuan pengetahuan teknologi dibidang industri.



UNIVERSITAS
MERCU BUANA