



UNIVERSITAS AHMAD DAHLAN
FAKULTAS Teknologi Industri

REKAP PRESENSI MATAKULIAH
SEMESTER : Genap 2023/2024

Kode Matakuliah : 212261020
Matakuliah : Robotika
Kelas : A
Program Studi : Teknik Elektro
Dosen Pengampu : Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.; Dr.Ir.Riky Dwi Puriyanto, S.T., M.Eng.
Jumlah Peserta : 25
Jumlah Pertemuan : 16

No.	Tanggal	Topik atau Materi	Jumlah Mahasiswa Hadir	Dosen Hadir
1	06 Maret 2024	Mampu memahami tentang konsep dasar Robotika, Klasifikasi robot, struktur robot, Mobil dan legged robot	10	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
2	13 Maret 2024	Mampu memahami tentang konsep dasar Robotika, Klasifikasi robot, struktur robot, Mobil dan legged robot	22	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
3	20 Maret 2024	Mampu memahami tentang konsep dasar Robotika, Klasifikasi robot, struktur robot, Mobil dan legged robot	21	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
4	27 Maret 2024	Mampu memahami tentang konsep dasar Robotika, Klasifikasi robot, struktur robot, Mobil dan legged robot	20	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
5	03 April 2024	Mampu memahami tentang penggerak yg dipergunakan robot, menguasai perhitungan tentang pengendalian/kontrol robot, memahami konsep Posisi dan orientasi	23	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
6	24 April 2024	Mampu memahami tentang penggerak yg dipergunakan robot, menguasai perhitungan tentang pengendalian/kontrol robot, memahami konsep Posisi dan orientasi	21	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
7	07 Mei 2024	Mampu memahami tentang penggerak yg dipergunakan robot, menguasai perhitungan tentang pengendalian/kontrol robot, memahami konsep Posisi dan orientasi	21	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
8	22 Mei 2024	Mampu menghitung transformasi homogenuous, menyusun parameter Denavit-Hartenberg, memahami dan melakukan perhitungan forward kinematic analysis dan invers kinematic analysis	16	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.
9	29 Mei 2024	Mampu menghitung transformasi homogenuous, menyusun parameter Denavit-Hartenberg, memahami dan melakukan perhitungan forward kinematic analysis dan invers kinematic analysis	23	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.
10	05 Juni 2024	Mampu menghitung transformasi homogenuous, menyusun parameter Denavit-Hartenberg, memahami dan melakukan perhitungan forward kinematic analysis dan invers kinematic analysis	21	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.
11	14 Juni 2024	Mampu menghitung transformasi homogenuous, menyusun parameter Denavit-Hartenberg, memahami dan melakukan perhitungan forward kinematic analysis dan invers kinematic analysis	17	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.
12	19 Juni 2024	Matriks Transformasi Homogeneous(tugas)	21	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.

13	28 Juni 2024	Kinematika Robot-Denavit Hartenberg	15	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.
14	01 Juli 2024	Denavit Hartemberg(lanjutan) Mampu memahami sensor maupun aktuator yang digunakan pada robot dan dasar-dasar sistem kecerdasan pada robot serta melakukan perhitungan pada studi kasus robotika, Membangun robot sederhana, Memahami masa depan robot	17	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.
15	14 Mei 2024	UTS	21	Riky Dwi Puriyanto, Dr.Ir., S.T., M.Eng.
16	20 Juli 2024	UAS Robotika	20	Nuryono Satya Widodo, S.T., M.Eng.

Rekap presensi matakuliah ini adalah hasil rekap yang sah dan bersumber dari Sistem Informasi Akademik Universitas Ahmad Dahlan.