

ABSTRACT

Article explores the making of interface of RV-M1 hand robot control that replaced the cosiprogram, a program that is able to help student in Mechatronica-1 Practice, and able to control the hand robot by local network by two user or more. The used methods were literature study, and field study, that is design method. The research result are control of hand robot on X,Y,Z axis and point to point, the use of local network to control the hand robot, save certain position, and use several user to control the robot.

Keywords: *interface program, robot, local network*

ABSTRAK

Artikel menjelaskan pembuatan interface pengendalian lengan robot RV-M1 yang menggantikan program cosiprogram, program yang mampu membantu mahasiswa dalam Praktikum Mekatronika-1, dan dapat mengendalikan lengan robot melalui jaringan-lokal oleh dua orang pengguna atau lebih. Metode penelitian yang digunakan metode studi pustaka dan metode studi lapangan, berupa perancangan. Hasil penelitian adalah pengontrolan lengan robot terhadap sumbu X,Y,Z dan point to point, pemanfaatan jaringan lokal untuk mengendalikan lengan robot, menyimpan posisi tertentu, dan menggunakan beberapa pengguna untuk mengendalikan robot.

Kata kunci: *program interface, robot, jaringan lokal*