

Deskripsi Singkat MK	Robotika adalah mata kuliah yang mempelajari konsep, fungsi dan aplikasi robot. Siswa akan belajar tentang komponen robot, termasuk sensor, aktuator, desain mekanik dan algoritma. Siswa akan diberikan tugas dan perlu merancang dan membangun berbagai proyek (robot bergerak dan robot manipulator lengan) dengan menggunakan komponen-komponen tersebut. Siswa akan bekerja secara mandiri maupun dalam kelompok kecil.						
Pustaka	Utama :						
	<ol style="list-style-type: none"> 1. Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4. 2. Margolis, M. 2012. Make An Arduino Controlled Robot. United State of America: O'Reilly Media Inc., pp. 1-235. ISBN: 978-1-449-34437-5. 3. Cook, D. 2015. Robot Building for Beginners. 3rd Edition. New York: Springer, pp.1- 449. ISBN-13: 978-1-4842-1359-9. 						
	Pendukung :						
<ol style="list-style-type: none"> 1. Siciliano, B. and Khatib, O. Handbook of Robotics. Berlin: Springer-Verlag, pp. 1-1559. e-ISBN: 978-3-540-30301-5. Levin 							
Dosen Pengampu	Dzulkiffih, S.Si., M.T. Endah Rahmawati, S.T., M.Si. Muhammad Nurul Fahmi, S.Si., M.Si.						
Mg Ke-	Kemampuan akhir tiap tahapan belajar (Sub-CPMK)	Penilaian		Bentuk Pembelajaran, Metode Pembelajaran, Penugasan Mahasiswa, [Estimasi Waktu]		Materi Pembelajaran [Pustaka]	Bobot Penilaian (%)
		Indikator	Kriteria & Bentuk	Luring (offline)	Daring (online)		
(1)	(2)	(3)	(4)	(5)	(6)	(7)	(8)
1	Mampu memahami konsep robotika dan klasifikasinya berdasarkan sistem dan fungsinya	Mahasiswa dapat menjelaskan konsep robotika dan klasifikasinya berdasarkan sistem dan fungsinya	Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif	Diskusi Pembelajaran Kontekstual 2 x 50 menit		Materi: Aspek robot, aplikasi, dan komponen Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	3%
2	Mampu memahami konsep dan implementasi berbagai sensor (infra merah, ultrasonik, kamera, kompas) dan aktuator (motor DC, motor stepper, motor servo dan pneumatik)	Mahasiswa dapat menjelaskan berbagai sensor dan aktuator untuk robot	Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif	Diskusi, Pembelajaran Kontekstual, Tanya Jawab 2 x 50 menit		Materi: Sensor: IR, ultrasonik, kamera, kompas Aktuator: Motor DC, motor stepper, motor servo, pneumatik Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	3%

3	Mampu memahami konsep dan implementasi berbagai sensor (infra merah, ultrasonik, kamera, kompas) dan aktuator (motor DC, motor stepper, motor servo dan pneumatik)	Mahasiswa dapat mengimplementasikan berbagai sensor (infra merah, ultrasonik, kamera, kompas) untuk robot	<p>Kriteria: Deskripsi tugas siswa: Beberapa percobaan kecil untuk mempelajari penerapan sensor yang digunakan dalam robot</p> <p>Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif, Penilaian Hasil Project / Penilaian Produk</p>	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		<p>Materi: Sensor: IR, ultrasonik, kamera, kompas Aktuator: Motor DC, motor stepper, motor servo, pneumatik Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i></p> <p>Materi: Sensor untuk robot: IR, ultrasonik, kamera, kompas Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i></p>	3%
4	Mampu memahami konsep dan implementasi berbagai sensor (infra merah, ultrasonik, kamera, kompas) dan aktuator (motor DC, motor stepper, motor servo dan pneumatik).	Mahasiswa dapat mengimplementasikan aktuator (motor DC, motor stepper, motor servo dan pneumatik)	<p>Kriteria: Deskripsi tugas siswa: Beberapa percobaan kecil untuk mempelajari penerapan sensor yang digunakan dalam robot</p> <p>Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif, Penilaian Hasil Project / Penilaian Produk</p>	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		<p>Materi: Aktuator untuk: Motor DC, motor stepper, motor servo, pneumatik Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i></p>	3%
5	Mampu memahami sistem mekanik robot untuk tugas khusus	Mahasiswa dapat menjelaskan sistem mekanik robot untuk tugas khusus	<p>Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif</p>	Diskusi, Pembelajaran Kontekstual, Tanya Jawab 2 x 50 menit		<p>Materi: Sistem mekanik robot Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i></p>	3%
6	Mampu memahami dan menerapkan kinematika invers pada robot	Mahasiswa dapat menurunkan algoritma kinematika terbalik dalam robot	<p>Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif</p>	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		<p>Materi: Algoritma Kinematika Terbalik Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i></p>	3%

7	Mampu memahami dan menerapkan kinematika invers pada robot	Mahasiswa dapat menerapkan algoritma kinematika terbalik dalam robot	Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		Materi: Algoritma Kinematika Terbalik Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%
8	Mahasiswa mampu memahami soal UTS	UTS	Kriteria: Project Bentuk Penilaian : Penilaian Hasil Project / Penilaian Produk	UTS 100 menit			20%
9	Mampu merancang dan mengendalikan mobile robot (robot beroda atau berkaki)	Mahasiswa dapat merancang dan mengendalikan mobile robot (robot beroda)	Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif	Pembelajaran Kontekstual, praktik 2 x 50 menit		Materi: Robot bergerak (robot beroda) Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%
10	Mampu merancang dan mengendalikan mobile robot (robot beroda atau berkaki)	Mahasiswa dapat merancang dan mengendalikan mobile robot (robot beroda)	Kriteria: Tugas 1. Presentasi dan demonstrasi Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif, Penilaian Hasil Project / Penilaian Produk	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		Materi: Robot bergerak (robot beroda) Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%
11	Mampu merancang dan mengendalikan mobile robot (robot beroda atau berkaki)	Mahasiswa dapat merancang dan mengendalikan mobile robot (robot berkaki)	Kriteria: Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif	Pembelajaran Kontekstual, praktik 2 x 50 menit		Materi: Robot bergerak (robot berkaki) Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%
12	Mampu merancang dan mengendalikan mobile robot (robot beroda atau berkaki)	Mahasiswa dapat merancang dan mengendalikan mobile robot (robot berkaki)	Kriteria: Tugas 2 (Presentasi dan demonstrasi) Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		Materi: Robot bergerak (robot berkaki) Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%
13	Mampu merancang dan mengendalikan robot arm manipulator 4DOF untuk tugas tertentu	Siswa dapat memahami konsep manipulator robot lengan	Kriteria: Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipasif	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		Materi: Desain dan kontrol robot manipulator lengan 4DOF Pustaka: <i>Mihelj, M. et.al. 2019. Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%

14	Mampu merancang dan mengendalikan robot arm manipulator 4DOF untuk tugas tertentu	Siswa dapat memahami konsep manipulator robot lengan	Kriteria: Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipatif	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		Materi: Desain dan kontrol robot manipulator lengan 4DOF Pustaka: Mihelj, M. et.al. 2019. <i>Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%
15	Mampu merancang dan mengendalikan robot arm manipulator 4DOF untuk tugas tertentu	Siswa dapat memahami konsep manipulator robot lengan	Kriteria: Bentuk Penilaian : Aktifitas Partisipatif	Pembelajaran Kontekstual, praktik, diskusi 2 x 50 menit		Materi: Desain dan kontrol robot manipulator lengan 4DOF Pustaka: Mihelj, M. et.al. 2019. <i>Robotics. 2nd Edition. Switzerland: Springer, pp. 1-247. ISBN 978-3-319-72911-4.</i>	4%
16	Mahasiswa mampu memahami soal UAS	UAS	Kriteria: Project	UAS 100 Menit			30%

Rekap Persentase Evaluasi : Project Based Learning

No	Evaluasi	Persentase
1.	Aktifitas Partisipatif	45%
2.	Penilaian Hasil Project / Penilaian Produk	25%
		70%

Catatan

- 1. Capaian Pembelajaran Lulusan PRODI (CPL-PRODI)** adalah kemampuan yang dimiliki oleh setiap lulusan PRODI yang merupakan internalisasi dari sikap, penguasaan pengetahuan dan ketrampilan sesuai dengan jenjang prodinya yang diperoleh melalui proses pembelajaran.
- 2. CPL yang dibebankan pada mata kuliah** adalah beberapa capaian pembelajaran lulusan program studi (CPL-PRODI) yang digunakan untuk pembentukan/pengembangan sebuah mata kuliah yang terdiri dari aspek sikap, ketrampilan umum, ketrampilan khusus dan pengetahuan.
- 3. CP Mata kuliah (CPMK)** adalah kemampuan yang dijabarkan secara spesifik dari CPL yang dibebankan pada mata kuliah, dan bersifat spesifik terhadap bahan kajian atau materi pembelajaran mata kuliah tersebut.
- 4. Sub-CP Mata kuliah (Sub-CPMK)** adalah kemampuan yang dijabarkan secara spesifik dari CPMK yang dapat diukur atau diamati dan merupakan kemampuan akhir yang direncanakan pada tiap tahap pembelajaran, dan bersifat spesifik terhadap materi pembelajaran mata kuliah tersebut.
- 5. Indikator penilaian** kemampuan dalam proses maupun hasil belajar mahasiswa adalah pernyataan spesifik dan terukur yang mengidentifikasi kemampuan atau kinerja hasil belajar mahasiswa yang disertai bukti-bukti.
- 6. Kreteria Penilaian** adalah patokan yang digunakan sebagai ukuran atau tolok ukur ketercapaian pembelajaran dalam penilaian berdasarkan indikator-indikator yang telah ditetapkan. Kreteria penilaian merupakan pedoman bagi penilai agar penilaian konsisten dan tidak bias. Kreteria dapat berupa kuantitatif ataupun kualitatif.
- 7. Bentuk penilaian:** tes dan non-tes.
- 8. Bentuk pembelajaran:** Kuliah, Responsi, Tutorial, Seminar atau yang setara, Praktikum, Praktik Studio, Praktik Bengkel, Praktik Lapangan, Penelitian, Pengabdian Kepada Masyarakat dan/atau bentuk pembelajaran lain yang setara.
- 9. Metode Pembelajaran:** Small Group Discussion, Role-Play & Simulation, Discovery Learning, Self-Directed Learning, Cooperative Learning, Collaborative Learning, Contextual Learning, Project Based Learning, dan metode lainnya yg setara.
- 10. Materi Pembelajaran** adalah rincian atau uraian dari bahan kajian yg dapat disajikan dalam bentuk beberapa pokok dan sub-pokok bahasan.
- 11. Bobot penilaian** adalah prosentasi penilaian terhadap setiap pencapaian sub-CPMK yang besarnya proposional dengan tingkat kesulitan pencapaian sub-CPMK tsb., dan totalnya 100%.
- 12. TM=Tatap Muka, PT=Penugasan terstruktur, BM=Belajar mandiri.**

RPS ini telah divalidasi pada tanggal 18 April 2024

Koordinator Program Studi S1
Fisika



Prof. Dr. Munasir, S.Si., M.Si.
NIDN 0017116901

UPM Program Studi S1 Fisika



Diah Hari Kusumawati, S.Si.,
M.Si.
NIDN 0018047302

File PDF ini digenerate pada tanggal 5 Juli 2024 Jam 00:25 menggunakan aplikasi RPS-OBE SiDia Unesa

