

**PERANCANGAN CASE TEACH PENDANT
ROBOT WELDING ARM MANIPULATOR 6-DOF**



Dirancang Oleh :

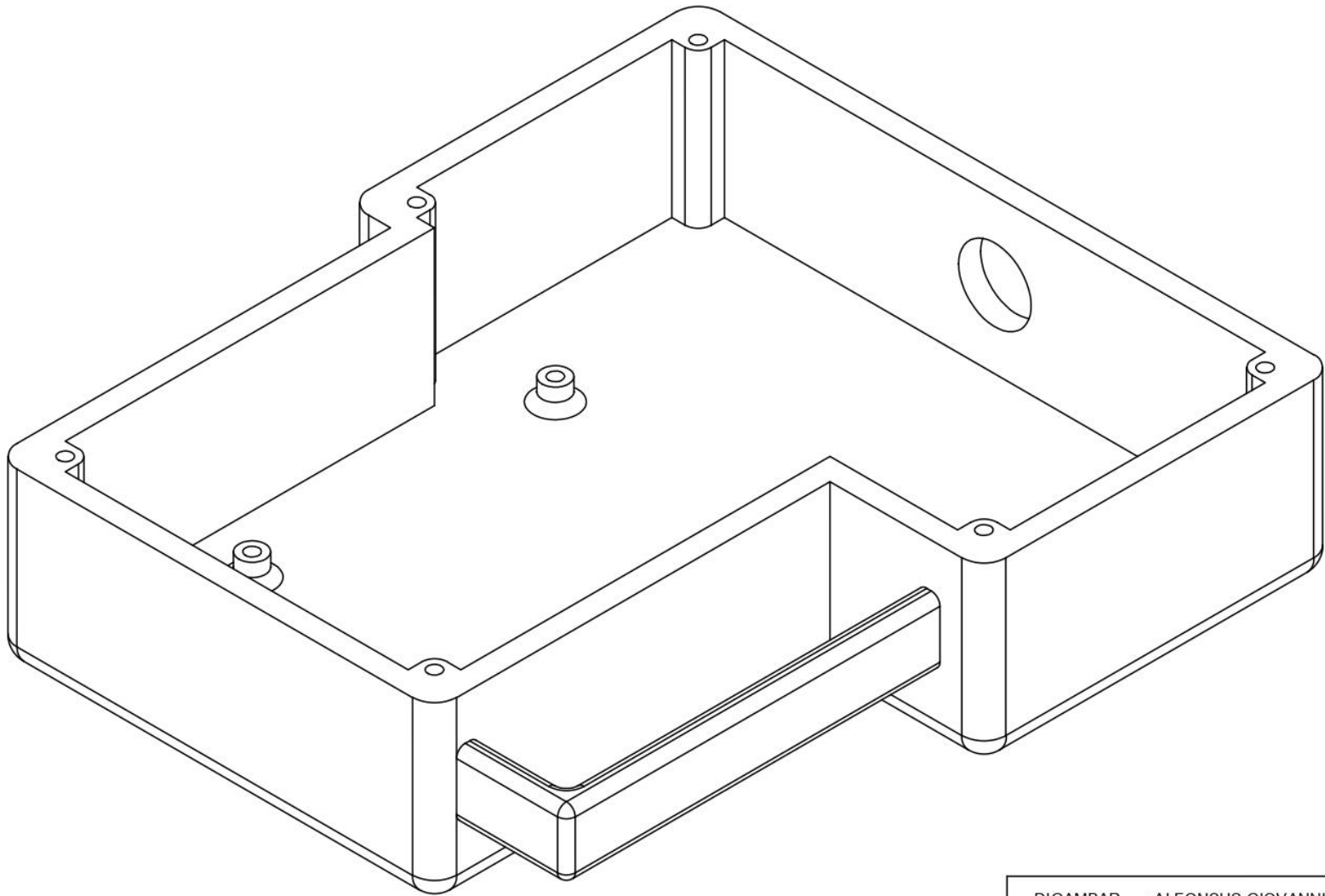
Alfonsus Giovanni Mahendra Putra / Teknik Listrik Industri / 40040621650042

**DEPARTEMEN TEKNOLOGI INDUSTRI
FAKULTAS SEKOLAH VOKASI
UNIVERSITAS DIPONEGORO**

2024

DESAIN CASE TEACH PENDANT
BOTTOM PART

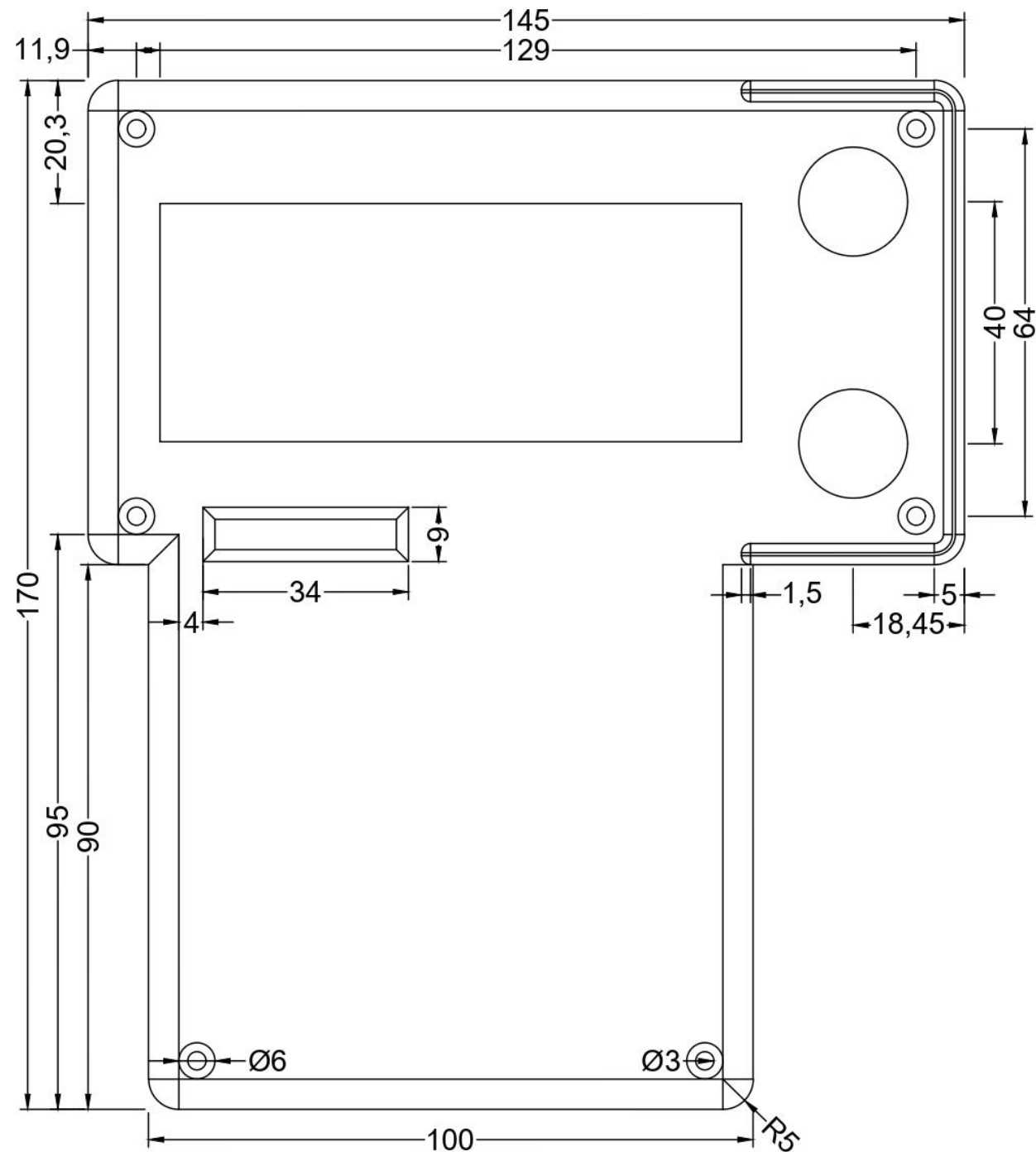
BOTTOM PART PENDANT DESIGN
ISOMETRIC VIEW



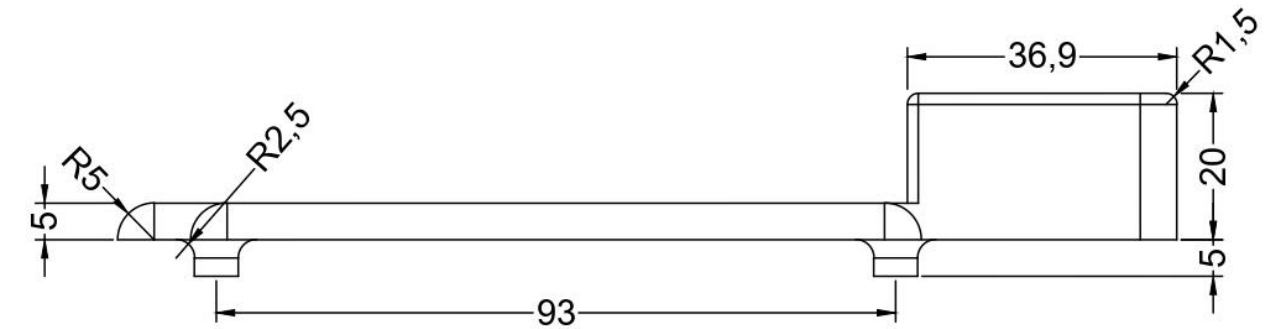
DIGAMBAR	: ALFONSUS GIOVANNI MAHENDRA P.	NIM	: 40040621650042
APLIKASI	: AUTOCAD 2022	TANGGAL	: 15 Oktober 2024
SKALA 1 : 1	UNITS : MM		PAGE 2 / 4
PERANCANGAN CASE UNTUK TEACH PENDANT ROBOT WELDING ARM MANIPULATOR 6-DOF			
STR - TEKNIK LISTRIK INDUSTRI SEKOLAH VOKASI UNIVERSITAS DIPONEGORO SEMARANG			A3

DESAIN CASE TEACH PENDANT TOP PART

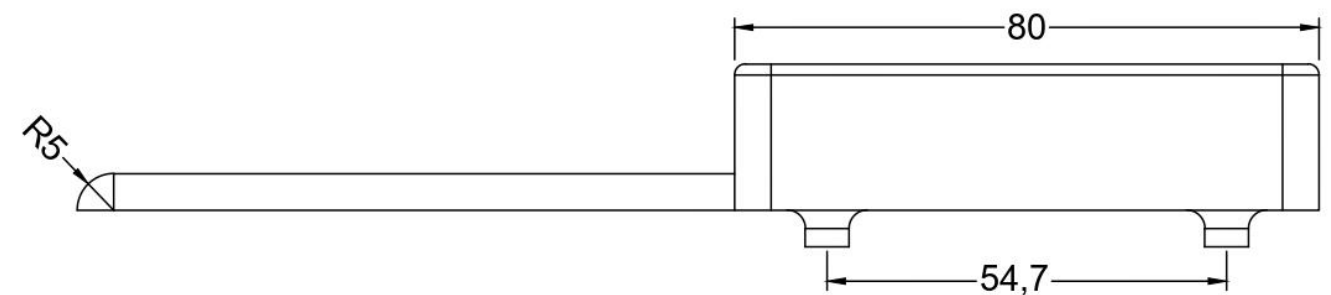
TOP PART PENDANT DESIGN
TOP VIEW



TOP PART PENDANT DESIGN
FRONT VIEW



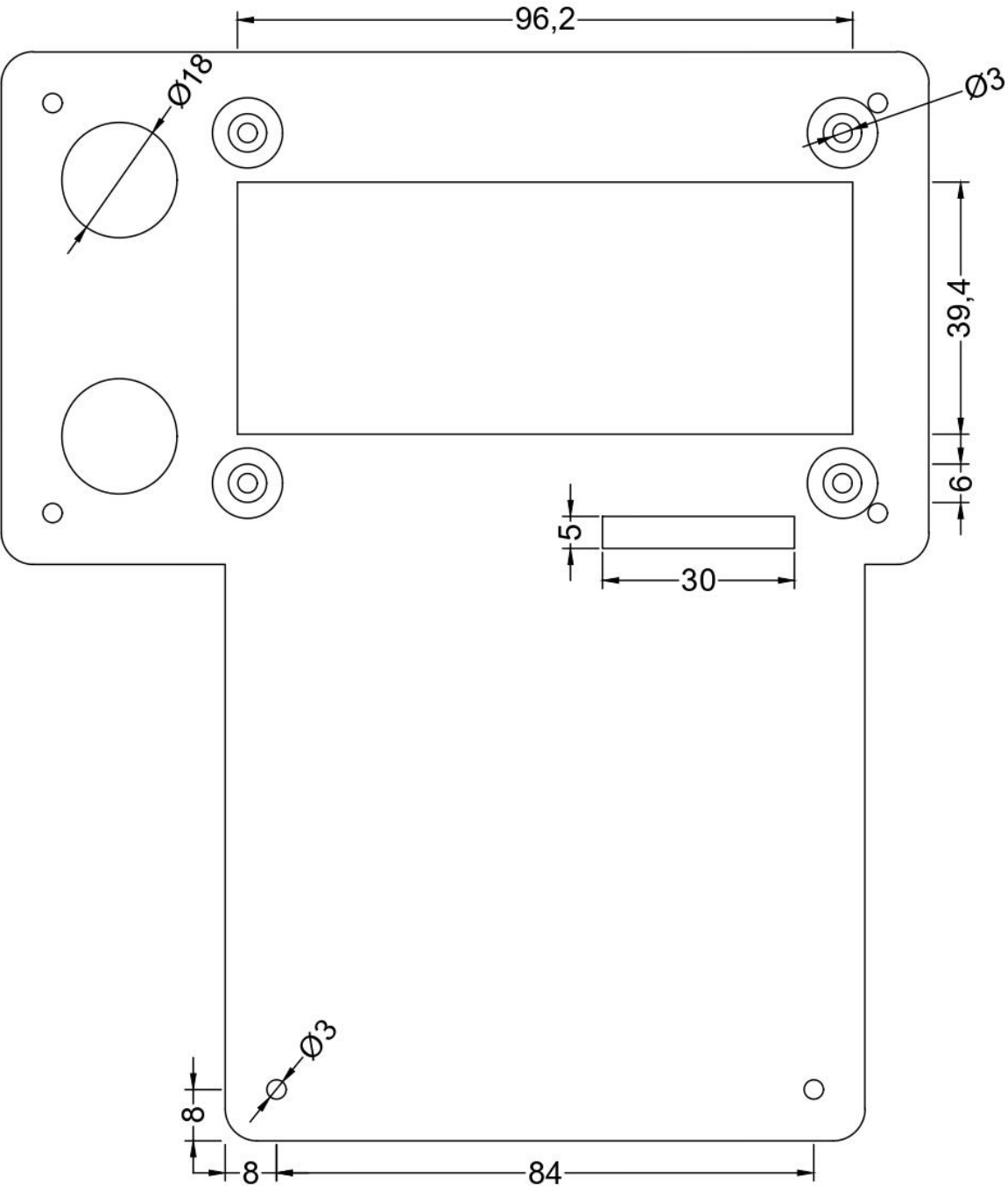
TOP PART PENDANT DESIGN
RIGHT VIEW



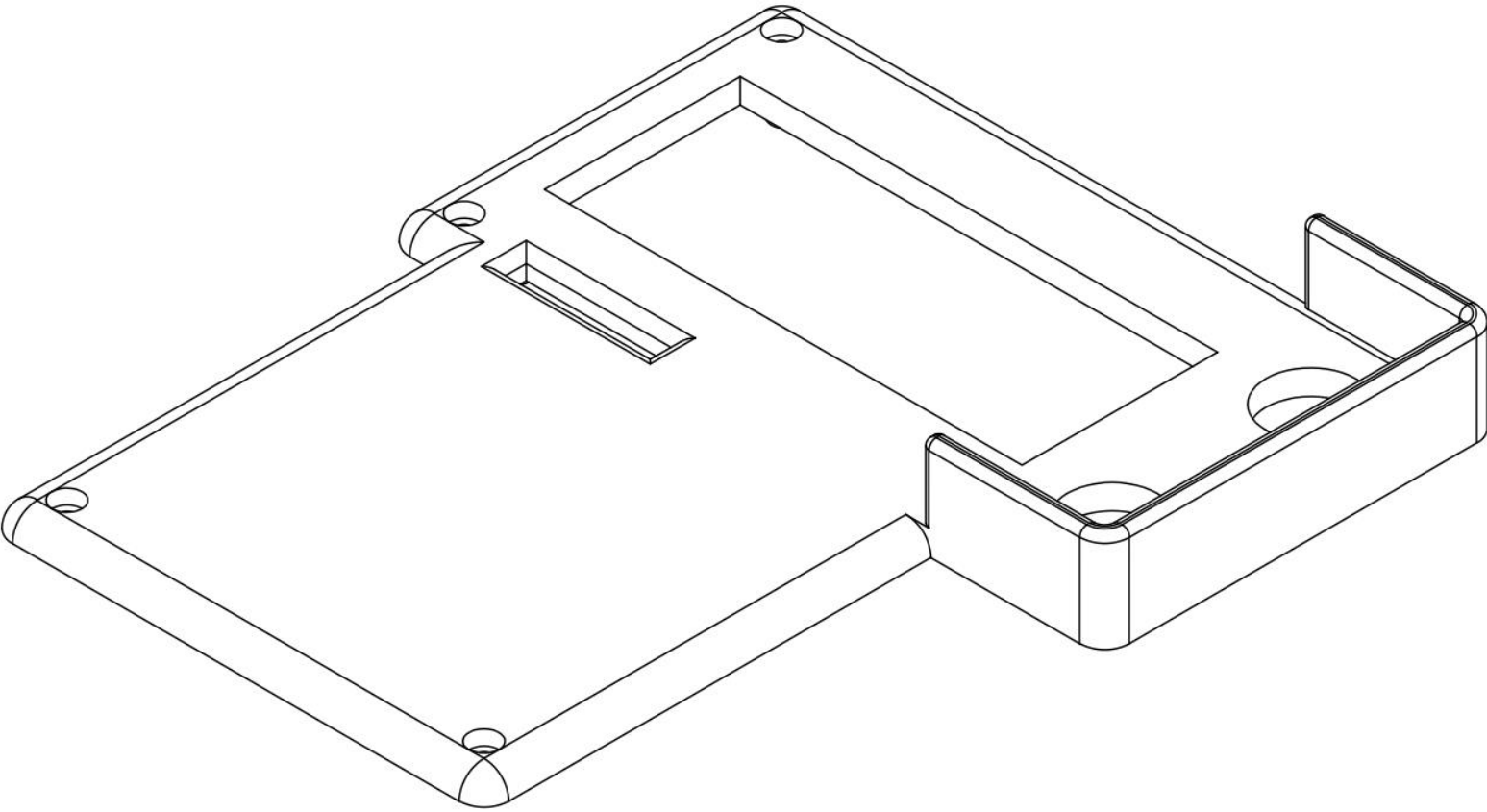
DIGAMBAR : ALFONSUS GIOVANNI MAHENDRA P.		NIM : 40040621650042	
APLIKASI : AUTOCAD 2022		TANGGAL : 15 Oktober 2024	
SKALA 1 : 1	UNITS : MM		PAGE 3 / 4
PERANCANGAN CASE UNTUK TEACH PENDANT ROBOT WELDING ARM MANIPULATOR 6-DOF			
STR - TEKNIK LISTRIK INDUSTRI SEKOLAH VOKASI UNIVERSITAS DIPONEGORO SEMARANG			A3

DESAIN CASE TEACH PENDANT
TOP PART

TOP PART PENDANT DESIGN
BOTTOM VIEW



TOP PART PENDANT DESIGN
ISOMETRIC VIEW



DIGAMBAR : ALFONSUS GIOVANNI MAHENDRA P.		NIM : 40040621650042
APLIKASI : AUTOCAD 2022		TANGGAL : 15 Oktober 2024
SKALA 1 : 1	UNITS : MM	PAGE 4 / 4
PERANCANGAN CASE UNTUK TEACH PENDANT ROBOT WELDING ARM MANIPULATOR 6-DOF		
STR - TEKNIK LISTRIK INDUSTRI SEKOLAH VOKASI UNIVERSITAS DIPONEGORO SEMARANG		A3