



Curriculum Vitae

Moh. Khairudin, M.T., Ph.D.



NIP : 197904122002121002

Fax : +62-274-586734

Email : moh_khairudin@uny.ac.id, khairudin95@gmail.com, moh_khairudin@yahoo.com

Unit Kerja : Fakultas Teknik

Status : Dosen

Keahlian :

Control of flexible structures, mechatronics, Linear Matrix Inequality based robust control.

Bidang Pendidikan :

Teaching Activities:

1. Microprocessor system.
2. Control system engineering.
3. Robust control design.
4. Robotic system.
5. Adaptive Control.
6. Intelligent Control System.

File Bidang Pendidikan :

- [Diktat+Kendali+Adaptif](#)
- [KHS-sem7](#)
- [PhD+Thesis+Preliminary](#)
- [Master+Thesis+Preliminary](#)
- [Ijin+study](#)
- [Ijazah+S1_2](#)
- [Ijazah+S2](#)
- [Diktat+Sensor+Tranduser_0](#)
- [Time+response+spec](#)
- [SENSOR+&+TRANDUCER1](#)
- [Electrode+tranducers](#)
- [Sensor+Thermal](#)
- [PhD+Letter+Offer](#)
- [Frequency+Response+Tutorial](#)



- Chapter3-1
- Chapter+4-1
- Chapter+4-2
- Chapter+4-3
- Chapter+4-4
- Chapter+4-5
- Chapter+4-6
- beban_ngajar
- FT1
- lppm
- PelatihanUM
- penyetaraan_ijazah
- piagam+penghargaan_trainingITB
- piagam_penghargaan0002_esdm
- pso1
- pso2
- pso3
- quantum_learning0001
- RSG_UTM
- sertifikat_penghargaan0003_piagramS2
- sk_pan_ujian
- SK0006pengujiTA1
- SK0007ujianPA2
- TA_utm1
- TA_utm2
- tugas2pembimbingPI
- uji1ta3
- IJAZAH+UTM
- LANJUTAN+JADWAL+MENGAJAR+DOSEN+NO+232A
- LANJUTAN+JADWAL+MENGAJAR+DOSEN
- PANITIA+PENGUJI+TA+D3
- penguji+TA1
- PENGANGKATAN+KETUA+JURUSAN_2
- penguji+TA9
- TUGAS+DOSEN+MENGAJAR+SEMESTER+GENAP
- pas305-optimasi-sistem-kendali-edit2
- RPS Mikroprosesor Versi ISO
- Genetic Algorithme 01 Pengantar Genetic Algoritma
- Metode Identifikasi Least Square
- Aritmatika Sistem Mikroprosesor Z80

Bidang Penelitian :

No	Title	Fund	Year
1	Fuzzy Logic Control of Mobile Robot	DIKTI	2005
2	Robust Control Design for Spindle of Lathe Machine	DIKTI	2006
3	Including Industrial Participation for Learning Material Development Using ADDIE	DIKTI	2006
4	Fuzzy Auto Tuning Control of Conveyor Process	DIKTI	2007
5	Development of Lab-scale of Industrial Packing Process	FT	2007



6	Modeling and Control of a Two-Link Flexible Robot Manipulator	eScience, Malaysia	2008-2011
7	Pengembangan Unit Robot Lengan Dua-Link <i>Two-Degree of Freedom</i> Sebagai Media Pembelajaran Untuk Meningkatkan Kemampuan Mahasiswa Mengaplikasikan Hasil Belajar Mata Kuliah Sistem Mikroprosesor /Mikrokontroller.	DIPA UNY, Penelitian FT	2012
8	Model Pendampingan Percepatan TAS di Jurusan Pendidikan Teknik Elektro FT UNY	DIPA UNY, Penelitian FT	2013
9	Pemodelan dan Sistem Kendali Robot Manipulator dengan Variasi Beban Menggunakan Jaringan Syaraf Tiruan	DIPA UNY, Penelitian FT	2013
10	Keefektifitas Metode Pembelajaran Kooperatif Berbasis Kasus Model Robot Intelegent Direction Detektor Dengan Pendekatan Student Center Learning Untuk Pembelajaran Sistem Kendali Fuzzy".	Penelitian Hibah Bersaing 2013	2013
11	Sistem Kendali PID Jarak Jauh Robot Manipulator Menggunakan Jaringan Internet Berbasis Matlab	DIPA UNY, Penelitian FT	2014
12	Pengembangan Sistem Pengujian Terkomputerisasi untuk Kompetensi Bidang Kejuruan Siswa SMK di DIY	Kerjasama PPs UNY dengan DPSMK	2014
13	Pengembangan Unit Robot Lengan Lentur Dua-Link Sebagai Sarana Pengembangan Kompetensi Bidang Otomasi dan Robotika Guru-guru SMK Jurusan Listrik dan Elektronika	Penelitian Hibah Bersaing 2013-2014	2013-2014
14	Efektifitas Metode Problem Based Learning Pada Sistem Kendali Keseimbangan Robot Manipulator dengan Neural Network	Penelitian Hibah Bersaing 2014-2015	2014-2015
15	Sistem Kendali Ayunan Pada Robot Lengan Raket Berbasis Kombinasi Proximity Sensor Dan Pneumatik Untuk Menghasilkan Optimasi Pukulan <i>Shuttlecock</i>	DIPA UNY, Penelitian FT	2015
16	Pengembangan Sistem Kendali Otomatis Berbasis Human Machine Interface	DIPA UNY, Penelitian FT	2016
17	Pengembangan Alat Prediksi Janin Dalam Kandungan Menggunakan Segmentasi Citra Ultrasonography (USG) Sebagai Upaya Mewujudkan Kesehatan Murah	Penelitian Unggulan PT 2015-2017	2015-2017

File Bidang Penelitian :

-  [cim](#)
-  [ieee_scored](#)
-  [igces](#)
-  [ijse1](#)
-  [lppm2](#)
-  [qir](#)
-  [sertifikat7](#)
-  [LMIB+PID](#)
-  [abstraklmi](#)



-  [vol-1-no-1-2014-contentlist](#)
-  [abstract](#)
-  [artikel](#)
-  [proceeding-icitacee-2014](#)
-  [laporan-akhirhairtahun2](#)
-  [laporan-studi-rintisan-ujian-nasinal-secara-online](#)
-  [laporan-akhir-tahun-satu-pelaksanaanusgkhairudinrev1](#)
-  [paten-robot-lengan-lenturrev1scan](#)
-  [isrsc-2014](#)
-  [proseding-seminar-nasional-2015-bidang-pendidikan](#)
-  [proseding-seminar-nasional-2015-bidang-saintek](#)
-  [proseding-snpte-2015-1](#)
-  [proseding-snpte-2015-2](#)
-  [proceedings-icitacee2015-articel-1pdf](#)
-  [proceedings-icitacee2015-articel-2pdf](#)
-  [7robot-lengan-lentur-flexible](#)
-  [Modelling of a Two-Link Flexible Manipulator CIM](#)
-  [Dynamic Modelling of a Flexible Link Manipulator Robot Using AMM](#)
-  [On The Design of A Neural Network Based PID Controller for a Two-Link Flexible Robot Manipulator Incorporating Payload](#)
-  [Dynamic Modelling and Characterisation of a Two-Link Flexible Robot Manipulator](#)
-  [Dynamic Modelling and Experimental Validation of a Two-Link Flexible Manipulator Incorporating Payload](#)
-  [KENDALI KECEPATAN SPINDLE PADA MESIN BUBUT](#)
-  [RBFNN Control of a Two-Link Flexible Manipulator Incorporating Payload](#)
-  [LQR Robust Control of a Flexible Link Robot Manipulator](#)
-  [Automated Navigation System Based on Weapon Target Assignment](#)
-  [Dynamic Analysis of a Two-Link Flexible Manipulator Incorporating Payload](#)
-  [Dynamic Modelling and Simulation of a Two-Link Flexible Manipulator](#)
-  [Modelling and Vibration Suppression of a Two-Link Flexible Manipulator](#)
-  [Dynamic Modelling of a Two-Link Flexible Robot Manipulator](#)
-  [Modelling and Control of a Two-Link Flexible Manipulator](#)
-  [A Technique for Dynamic Modelling of a Two-Link Flexible Manipulator](#)
-  [Prototype Teknik Pengendalian Traffic Light Terpadu dan Adaptif pada Suatu Zona Wilayah](#)
-  [Proses Penyimpanan Citra Bentuk Digital](#)
-  [Keterpaduan Kendali Jaringan Traffic Light](#)
-  [Sistem Otomasi Berbasis Discrete Event Dynamic Systems](#)
-  [Control Robust MIMO Sebagai Speed Control Systems](#)
-  [Sistem Kendali pada Sistem Kompleks Multivariabel](#)
-  [Pengaturan Posisi pada Motor DC Berbasis PC Kontroller PID](#)
-  [Kontrol Kecepatan Spindle Mesin Bubut Menggunakan FLC](#)
-  [Perbaikan Respon Kecepatan Motor DC Dengan Sistem Kendali Robust](#)
-  [Logika Fuzzy Alternatif Sistem Kendali Navigasi Mobile Robot](#)
-  [Linear Matrix Inequality Based PID Robust Control for Nonlinear System](#)
-  [Real Time System Identifikasi pada Nonlinear System](#)
-  [Perluasan Akses dan Peningkatan Mutu Pendidikan Tinggi](#)
-  [Metode Modus Andaian Pada Pemodelan Robot](#)
- [Efektifitas Media Pembelajaran dalam Meningkatkan Pencapaian Kompetensi MK Sistem Mikroprosesor](#)
- [proceeding-icitacee-2014 MRC NN Controller for Arm Robot Manipulator](#)



- [abstraklmi System Identification and LMI Based Robust PID Control](#)
- [artikel Pengembangan Sistem Pengujian Terkomputerisasi](#)
- [laporan-akhir-khairtahun2 Pengembangan Unit Robot Lengan Lentur Dua-Link Sebagai Sarana Pengembangan Kompetensi Bidang Otomasi](#)
- [laporan-akhir-tahun-satu-pelaksanaanusgkhairudinrev1 PENGEMBANGAN ALAT PREDIKSI JANIN DALAM KANDUNGAN](#)
- [isrsc-2014 OPTIMASI KENDALI PID BERBASIS RBFNN META-MODEL ROBOT MANIPULATOR](#)
- [proseding-seminar-nasional-2015-bidang-pendidikan UPAYA PENINGKATAN KUALITAS PEMBELAJARAN SISTEM ROBOTIKA](#)
- [proseding-seminar-nasional-2015-bidang-saintek DESAIN DAN IMPLEMENTASI SISTEM KENDALI SWITCH PLRT](#)
- [proseding-snpte-2015-1 PENGUATAN JARINGAN ALUMNI SEBAGAI UPAYA PENINGKATAN KUALITAS](#)
- [proseding-snpte-2015-2 DESAIN ROBOT LENGAN RAKET DENGAN KOMBINASI AKTUATOR](#)
- [proceedings-icitacee2015-articel-1 Robust Control Design for a Spindle of Lathe Machine](#)
- [proceedings-icitacee2015-articel-2 Comparison Methods of Noise Elimination](#)
- [7robot-lengan-lentur-flexible Robot Lengan Lentur Dua-Link Sebagai Upaya Peningkatan Efisiensi](#)

Bidang Pengabdian :

1. Reviewer di jurnal nasional dan international
2. Pemanfaatan multimedia untuk teaching and learning pada guru TK Al Qur'an.
3. Peningkatan Kompetensi Robot Melalui Media Pembelajaran Robot Lengan Dua-Link.
4. Training and Orientation of UNY campus for UNY new students focus on strategy to study at higher education.
5. Pelatihan Peningkatan Kualitas Sekolah Melalui EMonev

File Bidang Pengabdian :

- [141+SK+Merev+P+Khair](#)
- [184+SK+Merev+P+Khair](#)
- [JADUAL+KHOTIB+JUMAT+2010-2011%2Epdf](#)
- [SURAT+TUGAS](#)
- [lkmm](#)
- [kjri1](#)
- [kjri2](#)
- [kjri3](#)
- [juri-lkti](#)
- [pembicara-lkmmtd-td](#)
- [pembicara-ospek2](#)
- [pembicara-ospek](#)
- [pembicara-workshop-skripsi-ta](#)
- [pid4471391](#)
- [journal-vibration-and-control-2016-mohamed-1244-56used](#)
- [Materi e monev](#)

















Penunjang :



Other activities for development of civil society for contributing.

1. Member of International of Electrical and Electronic Engineers (IEEE).
2. Member of Association of Indonesian Vocatioanl Lecturer and Teacher (ADGVI).
3. Member of Forum of Indonesian Vocational Higher Education (FPTVI)
4. General Secretary of Education and Social foundation of Salman Al farisi Yogyakarta (2003 - present).
5. Committee of Al Amin education center at condongcatur Yogyakarta (1998-present).
6. Committee of Indonesia general election, Malaysia Chapter (2009).
7. President of Indonesia Moslem Family Association (2009-2010), Malaysia Chapter.
8. General Secretary of Indonesia Student Association (PPI UTM Chapter, 2008)

File Penunjang :

-  [SURAT+TUGAS\(2\)](#)
-  [IKMI+Profil+2009-2010+KJRI](#)
-  [ikmi1](#)
-  [sertifikat_seminar0001_LOkompurindo](#)
-  [sertifikat_seminar0002_ospkeMIPA](#)
-  [sertifikat_seminar0003_sertifikatJuri](#)
-  [sk_kmhsiswaan1](#)
-  [sk_kmhsiswaan2](#)
-  [sk_kmhsiswaan3](#)
-  [sk_kmhsiswaan4](#)
-  [sk_komite_saf1a](#)
-  [sk_pkm1](#)
-  [sk_pkm2](#)
-  [tugas4pendampingrobot](#)
-  [tugas5_110003ospekft](#)
-  [tugas4pendampingrobot_0](#)