

## CURICULUM VITAE

### A. Identitas Diri

1	Nama Lengkap (dgn gelar)	Herlambang Sigit Pramono, ST, M.Cs (L/P)
2	Jabatan Fungsional	Lektor
3	Jabatan Struktural	-
4	NIP/NIK/Identitas lainnya	19650829 199903 1 001
5	NIDN	002908650002
6	Tempat dan Tanggal Lahir	Boyolali, 29 Agustus 1965
7	Alamat Rumah	Candi, Sumberadi, Mlati, Sleman, Yogyakarta
8	Nomor Telepon/Faks/HP	HP: 08121588935
9	Alamat Kantor	Kampus Karangmalang Yogyakarta
10	Nomor Telepon/Faks	(0274)520327
11	Alamat e-mail	<a href="mailto:herlambangpramono@yahoo.com">herlambangpramono@yahoo.com</a>

### B. Riwayat Pendidikan

	S-1	S-2	S-3
Nama Perguruan Tinggi	ITS Surabaya	UGM Yogyakarta	-
Bidang Ilmu	Teknik Elektro	Elektronika Instrumentasi	-
Tahun Masuk-Lulus	1992-1995	2006-2010	-
Judul Skripsi/Thesis/Disertasi	Perancangan Sistem control mesin pengering susu berbasis mikrokontroler	Aplikasi GPS untuk system pensinyalan lalulintas kereta api	-
Nama Pembimbing/Promotor	Ir. Yoyon Kusnendar S., M.Sc	Drs. Yoyok, M.Sc, Ph.D	-

### C. Pengalaman Penelitian dalam 5 Tahun Terakhir

No	Tahun	Judul Penelitian	Pendanaan	
			Sumber	Jumlah (Juta Rp)
1	2020	PENGEMBANGAN SPORT EQUIPMENT TEST STATIC BALANCE 10 IN 1 BERBASIS DIGITAL UNTUK MENEROBOS INDUSTRI TEKNOLOGI OLAHRAGA	UNY	
2	2020	RANCANG BANGUN TRAINER HUMAN MACHINE INTERFACE (HMI) DAN PROGRAMMABLE LOGIC CONTROLLER (PLC) SEBAGAI MEDIA PEMBELAJARAN MATA KULIAH PRAKTIK TEKNIK OTOMASI INDUSTRI	UNY	
3	2019	PENGEMBANGAN SOCKET LAMPU TERINTEGRASI KENDALI BERBASIS IoT SEBAGAI UPAYA MEWUJUDKAN SMART BUILDING DAN HEMAT ENERGI LISTRIK	UNY	

4	2019	PENGEMBANGAN VISUAL-BASED ROBOT PEMBERSIH LANTAI	UNY	
5	2018	Pengembangan Robot Cerdas Pembersih Lantai	UNY	
6	2017	DEVELOPMENT OF TRAJECTORY CONTROL OF A BOMB DISPOSAL ROBOT USING AN IMAGE PROCESSING AND INTERNET OF THINGS	UNY	
7	2017	Model Pembelajaran Mata Kuliah Robotika Dengan Mind Mapping di Jurusan Pendidikan Teknik Elektro	UNY	
8	2017	DESAIN DAN IMPLEMENTASI KENDALI LOGIKA TERPROGRAM BERTEGANGAN 24 VOLT BOLAK-BALIK UNTUK SARANA PRAKTIKUM DI SMK DAN PENDIDIKAN VOKASI	UNY	
9	2016	PENGEMBANGAN SISTEM PEMROGRAMAN ROBOT ANTARMUKA KOMPUTER MENU GRAFIS ( <i>GRAPHICAL USER INTERFACE</i> ) UNTUK MEDIA PEMBELAJARAN PRAKTIK ROBOTIKA	UNY	
10	2016	DESAIN DAN IMPLEMENTASI PENGATUR KECEPATAN MOTOR TIGA FASA TEGANGAN RENDAH DENGAN PEMANTAU PUTARAN VISUAL DIGITAL DAN LED		
11	2015	SISTEM KENDALI POSISI DAN KECEPATAN MOTOR DC VEXTA UNTUK MANIPULATOR ROBOT SEBAGAI MODUL PRAKTIK ROBOTIKA	UNY	

#### D. Pengalaman Pengabdian Kepada Masyarakat dalam 5 Tahun Terakhir

No	Tahun	Judul Pengabdian Kepada Masyarakat	Pendanaan	
			Sumber	Jumlah (Juta Rp)
1	2020	PELATIHAN MANAJEMEN PERAWATAN DAN PERBAIKAN PERALATAN BENGKEL MEKATRONIKA DI SMK N 2 WONOGIRI		
2	2019	Pelatihan Penggunaan Software Simulasi CNC untuk Kesiapan Praktik CNC bagi Guru dan Siswa SMKN 2 Wonogiri		
3	2019	Media Pembelajaran Mobile Robot Untuk Meningkatkan Pencapaian Kompetensi Mata Pendidikan dan Pelatihan Sistem Mikrokontroller		

4	2018	Penerapan Penerangan Tengahan Rendah Energi Surya untuk Menunjang Obyek Wisata Embung Sidoharjo di Samigaluh Kolon Progo	UNY	
5	2017	Peningkatan Kualitas Sekolah Swasta Melalui E-Monev Dalam Mencapai Efisiensi dan Unjuk Kerja Unggul di Era Masyarakat Ekonomi ASEAN (MEA)	UNY	
6	2017	Pendampingan Sound Man dalam Menganalisis dan Manajemen Kebutuhan Tata Suara di Auditorium SMKN 1 Kasihan dan SMK/SMA se-Bantul	UNY	
7	2016	PENDAMPINGAN KEGIATAN PERSIAPAN <i>GOOGLE SCIENCE FAIR</i> 2016 BIDANG ROBOTIKA DI SMP MUHAMMADIYAH 3 DEPOK SLEMAN	UNY	

### E. Pengalaman Penulisan Artikel Ilmiah dalam Jurnal dalam 5 Tahun Terakhir

No	Judul Artikel Ilmiah	Volume/Nomor/ Tahun	Nama Jurnal
1	Learning Evaluation on Industrial Automation Field with CIPP Model	International Conference ICE Elinvo	2018
2.	Pengembangan Alat Pemantau Pencemaran Udara (Kadar Gas Ozon, Hidrogen, dan Karbon Monoksida) sebagai Media Pembelajaran Sensor dan Transduser	Prosiding Seminar Nasional Aptekindo Unimed Medan	2016
3	PENGEMBANGAN SISTEM PEMPROGRAMAN ROBOT ANTARMUKA KOMPUTER MENU GRAFIS ( <i>GRAPHICAL USER INTERFACE</i> ) UNTUK MEDIA PEMBELAJARAN PRAKTIK ROBOTIKA	Prosiding SNPTE UNY	2016
4	SISTEM KENDALI POSISI DAN KECEPATAN MOTOR DC VEXTA UNTUK MANIPULATOR ROBOT SEBAGAI MODUL PRAKTIK ROBOTIKA	Prosiding SNPTE UNY	2015

### F. Pengalaman Penulisan Buku dalam 5 Tahun Terakhir

No	Judul Buku	Tahun	Jumlah Halaman	Penerbit
1	Dasar Dasar Rekayasa Sistem Mekanik	2017	105	UNY-Press

### G. Pengalaman Perolehan HKI dalam 5 – 10 Tahun Terakhir

No	Judul/Tema HKI	Tahun	Nomor Pencatatan
1	Materi Pembelajaran Mobile Robot Pelacak Dan Pemindah Objek	2018	000127033
2	Modul Robot Multinavigasi	2018	000127034
3	Pemrograman Mikrokontroler Antarmuka I2C	2018	000128132

4	Panduan Pengoperasian Trainer Kit Lengan Robot Berbasis OpenCM 9.04 Menggunakan Software RoboPlus 2.0 Tanggal	2018	000128133
5	Modul Pembelajaran Sensor Gas Dan Logam	2018	000128165

**H. Pengalaman Merumuskan Kebijakan Publik/Rekayasa Sosial Lainnya dalam 5 Tahun Terakhir**

No	Judul/Tema/Jenis/Rekayasa Sosial Lainnya yang Telah Diterapkan	Tahun	Jenis	Respon Masyarakat
1	-	-	-	-

**I. Penghargaan yang Pernah Diraih dalam 10 Tahun Terakhir (dari pemerintah, asosiasi atau institusi lainnya)**

No	Jenis Penghargaan	Institusi Pemberi Penghargaan	Tahun

Semua data yang saya isikan dan tercantum dalam biodata ini adalah benar dan dapat dipertanggungjawabkan secara hukum. Apabila di kemudian hari ternyata dijumpai ketidak-sesuaian dengan kenyataan, saya sanggup menerima risikonya. Demikian biodata ini saya buat dengan sebenarnya untuk memenuhi salah satu persyaratan dalam Hibah Penelitian.

Yogyakarta, 18 September 2020  
Pengusul,

(Herlambang Sigit Pramono, ST, M.Cs)  
NIP. 19650829 199903 1 001