

PERANCANGAN TROLLY PINTAR BERBASIS MARKER DETECTION

Syahrul Nugraha Trisno

(140431100156)

Pembimbing 1 : Achmad Ubaidillah Ms, S.T., M.T.

Pembimbing 2 : Kunto Aji Wibisono, S.T., M.T.

ABSTRAK

Pada jaman modern ini, robot sangat berperan membantu pekerjaan manusia bahkan menggantikan pekerjaan manusia. Dari berbagai pekerjaan manusia tersebut manusia akan membutuhkan adanya troli untuk membawa barang. Seperti di supermarket, orang akan membutuhkan troli untuk mempermudah membawa barang belanjaan maupun barang bawaan lainnya. Tetapi dengan troli yang umum digunakan, pengguna harus mendorong troli tersebut untuk berpindah tempat sehingga mengurangi aktifitas tangan untuk melakukan kegiatan lainnya. Oleh sebab itu, dibutuhkan troli yang dapat bergerak mengikuti pengguna secara otomatis, sehingga pengguna tidak perlu lagi mendorong troli, dan tangan pengguna dapat lebih bebas melakukan aktifitas lain. Pada penelitian ini membahas tentang robot troli menggunakan *marker detection*. Dengan penerapan metode ini akan membantu robot menentukan objek sehingga memudahkan pergerakan robot untuk mengikuti pengguna. Dengan presentase keberhasilan mencapai 70%

Kata Kunci: *Troli, Image processing, dan Otomatis*