

RANCANG BANGUN SISTEM TELEKONTROL ROBOT PEMOTONG RUMPUT

Nama : Mohamad Aditya Andaru
NIM : 130431100003
Program Studi : Teknik Elektro
Dosen Pembimbing : Miftachul Ulum, ST., MT
Kunto Aji Wibisono, ST., M.T.

ABSTRAK

In the development of science and technology at this time provides great benefits in all aspects of human life. This can be seen from a variety of digital technologies that have existed in recent years. So that the automation system in various fields began to be developed both in the fields of industry, robotics, medical, and instrumentation. The use of robots to maintain cleanliness has been widely used, one of which is a robot to cut grass. But many lawn mowers are still manually driven. In this thesis discussed a lawn mower robot system that can run with the control of the joystick with a predetermined distance. The camera is used to monitor the path of a cutting robot. The robot uses a microcontroller as the control center. The way the robot works is to move according to the desired command. In the test results carried out the lawn mower moves as expected when the ground is flat, but on the sloping tannins and thick grass the robot experiences a lack of power due to the power on the combustion engine divided into two other wheel drive and lawn mower.

Keywords: Grass, wireless router, microcontroller, camera

[halaman ini sengaja dikosongkan]

RANCANG BANGUN SISTEM TELEKONTROL ROBOT PEMOTONG RUMPUT

Nama : Mohamad Aditya Andaru
NIM : 130431100003
Program Studi : Teknik Elektro
Dosen Pembimbing : Miftachul Ulum, ST., MT
Kunto Aji Wibisono, ST., M.T.

ABSTRAK

Dalam perkembangan ilmu pengetahuan dan teknologi pada saat ini memberikan manfaat besar dalam segala aspek kehidupan manusia. Hal ini dapat dilihat dari berbagai macam teknologi digital yang ada dalam beberapa tahun ini. Sehingga sistem otomasi dalam berbagai bidang mulai dikembangkan baik dibidang perindustrian, robotika, medikal, dan instrumentasi. Penggunaan robot untuk menjaga kebersihan telah banyak digunakan, salah satunya adalah robot untuk memotong rumput. Tapi robot pemotong rumput masih banyak digerakkan secara manual. Pada skripsi ini di bahas suatu sistem robot pemotong rumput yang dapat berjalan dengan kontrol joystick dengan jarak yang telah ditentukan. Kamera digunakan untuk memantau jalannya robot pemotong. Robot menggunakan Mikrokontroller sebagai pusat pengendalian. Cara kerja robot yaitu bergerak sesuai perintah yang diinginkan. Pada hasil pengujian yang dilakuka robot pemotong rumput bergerak sesuai dengan yang diharapkan pada saat tanahnya datar, akan tetapi pada tanang yang miring dan rumput lebat robot mengalami kekurangan tenaga dikarenakan daya pada mesin bakar terbagi menjadi dua antaa lain penggerak roda dan pemotong rumput.

Kata kunci: *Rumput, router wirelees,mikrokontroller,kamera*

[halaman ini sengaja dikosongkan]