

RANCANG BANGUN SISTEM NAVIGASI ROBOT MOBIL BERBASIS ANDROID

Oleh: Sigit Yatmono, MT

ABSTRAK

Sistem navigasi pergerakan mobil robot merupakan masalah dasar dari sistem mobil robot. Kita harus bisa menetapkan dan mengendalikan pergerakan mobil robot agar sesuai dengan yang kita inginkan dan bisa menghindari halangan atau rintangan yang menghalangi arah gerak mobil robot. Dalam penelitian ini dicoba untuk dikembangkan sistem navigasi mobil robot menggunakan Bluetooth dan Android. Sistem GUI android dikembangkan menggunakan software secara online melalui situs remotexy.com. Robot yang dikembangkan berbasis arduino UNO , 2 buah motor dc dengan driver L298N dan sistem komunikasi Bluetooth HC05. Hasil dari uji coba menunjukkan bahwa sistem navigasi GUI mobil robot yang dikembangkan dapat menunjukkan fungsinya secara baik dan jarak jangkauan kendali berbasis Bluetooth mencapai jarak maksimal 10.5 meter.

Kata Kunci: *mobil robot, arduino, android, bluetooth*