

# **SISTEM PENGUKUR JARAK LINTASAN PADA *MOBILE ROBOT***

**IG.RONI ARYA PANINGRON  
995114037**

## **INTISARI**

Semakin berkembangnya teknologi semakin memacu manusia untuk membuat segala sesuatu bekerja secara otomatis. Hampir disemua bidang kehidupan menggunakan otomatisasi, terutama dibidang perindustian atau sering disebut juga dengan otomatisasi industri. Pada alat ini ( sistem pengukur jarak lintasan pada mobile robot ) juga bertujuan untuk membuat suatu alat pengukur yang bergerak sendiri atau bergerak secara otomatis.

Sistem pengukuran alat ini berdasarkan pada masukan cacahan *rotary encoder*, yang kemudian diproses oleh mikrokontroler untuk menentukan hasil pengukurannya. Setelah itu baru ditampilkan melalui *LCD*. Proses otomatisasi alat ini adalah caranya bergerak untuk melalui suatu lintasan tanpa bantuan manusia sambil melakukan pengukuran. Penggerak robot ini adalah motor DC dengan pengendalinya adalah IC ULN2803, sebagai sensor dipakai fototransistor dan optokopler.

Robot ini belum bisa untuk mengukur dengan benar karena tidak tepatnya dalam penggunaan dan penempatan komponen

Kata kunci : Pengukur jarak, *mobile robot*

# **TRAJECTORY DISTANCE MEASUREMENT SYSTEM FOR MOBILE ROBOT**

**IG. RONI ARYA PANINGRON  
995114037**

## **ABSTRACT**

The development of technology progressively races the human being to make everything work automatically. Almost of all life area use automatization, especially in industry area or it is called industry automatization. In this appliance ( trajectory distance measurement system for mobile robot ) also aim to make a peripatetic grader it self or make move automatically.

Measurement system of this tool based on input counter of rotary encoder, later processed by microcontroller to determine result of its measurement. Afterward it is presented by LCD. This process of automatization is the way of move to trough an unassisted trajectory of human being at the same time do the measurement. This robot activator is DC motor with its controller, IC ULN2803, as censor of phototransistor and optocopler

This robot can not measure truly because it is not appropriate in using and component located yet.

Keyword : distance measurement, mobile robot.