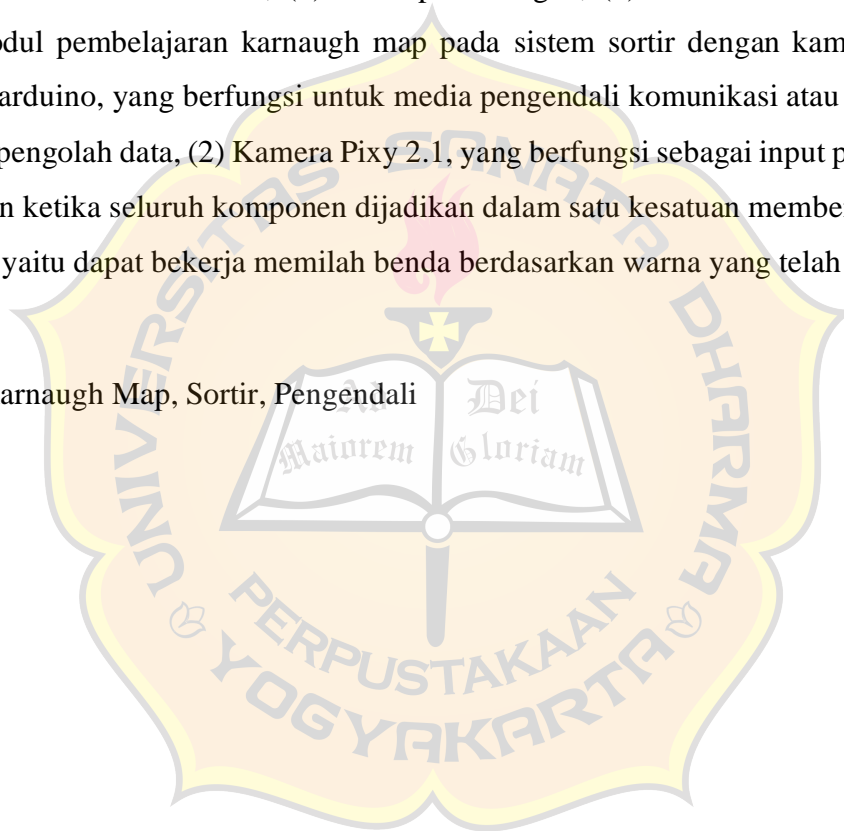


ABSTRAK

Abstrak:

Tujuan dari pembuatan proyek tugas akhir ini adalah untuk membuat modul pembelajaran karnaugh map pada sistem sortir dengan kamera pixy 2.1. Metode yang digunakan dalam membangun modul pembelajaran karnaugh map pada sistem sortir dengan kamera pixy 2.1 ini menggunakan metode rancang bangun yang terdiri dari beberapa tahap yaitu: (1) Identifikasi kebutuhan, (2) Analisis kebutuhan, (3) Konsep rancangan, (4) Pembuatan dan (5) Pengujian. Pengendali modul pembelajaran karnaugh map pada sistem sortir dengan kamera pixy 2.1 ini terdiri dari (1) arduino, yang berfungsi untuk media pengendali komunikasi atau lebih mudahnya sebagai media pengolah data, (2) Kamera Pixy 2.1, yang berfungsi sebagai input pendeteksi warna pada benda, dan ketika seluruh komponen dijadikan dalam satu kesatuan membentuk siklus kerja pada mesin ini yaitu dapat bekerja memilah benda berdasarkan warna yang telah ditentukan pada program.

Kata kunci: Karnaugh Map, Sortir, Pengendali



ABSTRACT

Abstract:

The purpose of making this final project is to create a karnaugh map learning module on a sorting system with a pixy 2.1 camera. The method used in building the karnaugh map learning module on the sorting system with the Pixy 2.1 camera uses a design method consisting of several stages, namely: (1) Needs identification, (2) Needs analysis, (3) Design concept, (4) Making and (5) Testing. The controller of the karnaugh map learning module on the sorting system with the pixy 2.1 camera consists of (1) arduino, which functions as a communication control medium or more simply as a data processing medium, (2) the Pixy 2.1 camera, which functions as an input for color detection on objects, and when all components are combined into a single unit, they form a work cycle on this machine, which can work to sort objects based on the colors that have been determined in the program.

Keywords: Karnaugh Map, Sort, Controller

