

ABSTRAK

Untuk memudahkan dalam mengontrol robot dan mengendalikan dari jarak jauh, maka diciptakanlah sistem pengontrol robot yang diimplementasikan di dalam robot. Robot dengan roda adalah salah satu robot yang dapat dikendalikan dengan menggunakan sensor suara.

Antara pengontrol dengan robot beroda merupakan dua alat yang terpisahkan. Pada alat pengendali ditanamkan sensor suara tempat perintah suara dikenali, mikrokontroler sebagai pengolah data dan transmitter sebagai pengirim sinyal. Pada robot beroda ditanamkan mikrokontroler sebagai pengolah data dan receiver sebagai tempat diterimanya sinyal yang merupakan hasil dari perintah suara.

Dalam sistem kontrol robot beroda ini, sistem hanya bisa mengenali 5 perintah suara dengan range nilai hexadesimal yang berbeda-beda (forward, back, left, right, stop). Dengan adanya sistem ini diharapkan bisa dikembangkan lebih lanjut sistem kontrol dengan perintah suara yang lebih kompleks.

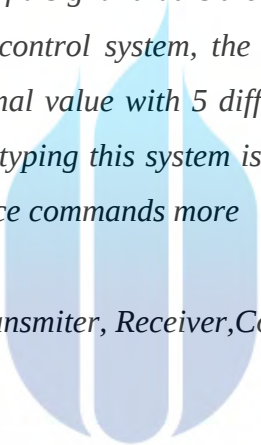
Kata kunci : *Sensor Suara, Transmitter, Receiver, kontrol.*

ABSTRACT

To make it easier to control the mobile robot remotely, and create controller system that implemented in robot. Robot with wheels is one robot that can be controlled by using sound sensor modul..Between wheeled robot and the controller are two separated device In the controller device implanted a sound sensor module to recognizable voice commands, microcontroller as a data processor and transmitter as the sender sinyal. In the wheeled robot implanted microcontroller as a data processor and receiver as the receipt of a signal that is the result of voice commands.

In this wheeled robot control system, the system can only recognize voice commands 5 hexadecimal value with 5 different range (forward, back, left, right, stop). With prototyping this system is expected to be further developed control system with voice commands more

Keyword: Sound Sensor, Transmitter, Receiver, Controll



UNIVERSITAS
MERCU BUANA