

## ABSTRAK

Perkembangan teknologi saat sekarang ini memiliki peranan yang sangat penting dalam kemajuan kehidupan manusia. Banyak peralatan dibuat yang fungsinya mempermudah suatu pekerjaan menjadi lebih efisien dan cepat. Salah satunya adalah pengangkut barang menggunakan forklift.

Maka akan dibuat alat teknologi pengontrolan robot berbasis arduino menggunakan android. Dalam bahasa pemrograman arduino akan digunakan bahasa C, karena lebih muda dipelajari dan mempunyai struktur bahasa tingkat tinggi yang muda dipahami. Penghubung komunikasi antara robot dengan android digunakan modul bluetooth yang terlebih dahulu dipairing dengan bluetooth android. Robot ini akan dikontrol dengan tombol – tombol yang ada di android untuk bergerak maju, mundur, belok kanan, kiri dan berhenti. Serta mendeteksi beratnya suatu benda menggunakan sensor berat.

Dari hasil pengujian yang telah dilakukan dapat disimpulkan bahwa robot mobil ini dapat berjalan dengan baik pada saat bergerak maju, mundur, belok kanan, belok kiri, berhenti dan mendeteksi berat benda. Robot ini bergerak sesuai dengan perintah yang diberikan.

**Kata Kunci : Pengontrolan, robot, arduino, bahasa c, android, sensor berat, forklift**

## ABSTRACT

The development of technology nowadays has a very important role in the advancement of human life. Much of the equipment was made that functions facilitate a more efficient work and faster. One is transporting goods using a forklift.

It will be made based robot control technology tool arduino using android. In the arduino programming language will be used C language, as younger and having studied the structure of high-level languages that young to understand. Communication link between the robot with android use bluetooth module that first paired with bluetooth android. This robot will be controlled by buttons - buttons on the android to move forward, backward, turn right, left and stop. And detect the severity of an object using a weight sensor.

From the results of the testing that has been done can be concluded that the robot car can run well at the time to move forward, backward, turn right, turn left, stop and detect the weight of the object. This robot moves in accordance with the instructions given.

**Keywords : Control, robotics, arduino, c language, android, weight sensors, forklift**