

RINGKASAN

Pengembangan *Markless Controlling* Untuk Pengendalian Gerak Robot Beroda Dengan *Tobii Eye Tracking*, Thoriq Aulia Safwan , NIM E32160718, Tahun 2019, 59 halaman, Teknologi Informasi, Politeknik Negeri Jember, Syamsiar Kautsar, S.ST, MT (Pembimbing I)

Interaksi antara manusia dan komputer ini semakin banyak dikembangkan. Saat ini mulai berkembang sebuah teknologi agar komputer juga dapat melihat seperti halnya manusi.. Dengan adanya Metode *Eye Tracking* ini, maka alat ini bisa dijadikan sebagai mata bagi komputer untuk dapat melihat gerakan mata manusia.

Pada saat ini, Robot berfungsi sebagai pengganti peran manusia untuk membantu menjalankan suatu pekerjaan. Dalam aplikasinya, kebanyakan robot menggunakan *remote control conventional* yang dijalankan oleh tangan manusia, tentunya kondisi ini akan menjadi sangat sulit bagi seseorang penyandang disabilitas fisik (pada bagian tubuh motorik).

Pada penelitian ini akan mengembangkan salah satu teknik pengendalian robot beroda yang akan digerakkan secara *realtime* oleh mata pengguna dengan mengikuti arah pandang/gerakan mata, sehingga dengan penggunaan mata sebagai kontrol robot pada saat digunakan, diharapkan pada metode *Eye Tracking* ini dapat memudahkan pengguna dalam pengendalian robot tanpa harus menggunakan *remote control conventional*, hal ini tentunya memudahkan pengguna, khususnya penyandang disabilitas fisik dalam melakukan interaksi.