

ABSTRAK

Kendali Gerak Holonomic Robot Berbasis Aplikasi Android, Yogi adam Prasetyo, NIM E32120175, Tahun 2015, 56 hlm, Teknologi Informasi, Politeknik Negeri Jember, Beni Widiawan, S.ST, MT (Pembimbing I), dan Elly Antika,S.T M.Kom (Pembimbing II).

Robot Beroda Omni merupakan robot mobile yang sifat pergerakannya bebas atau dapat menjangkau sudut manapun. Robot yang menggunakan roda omni (omni wheels) bisa bergerak ke segala arah, di sudut manapun, tanpa memutar badan robot (body robot) terlebih dahulu. Beberapa Omni wheels robot menggunakan platform segitiga dan juga persegi empat. Dimana dalam platform segitiga tersebut, robot omni menggunakan tiga buah roda omni yang terpisah sejauh 120° dan pada platform persegi empat, robot omni menggunakan empat buah roda. omni. Dimana robot ini dapat dikontrol dari jarak jauh dengan menggunakan smartphone android sebagai komunikasi yang digunakan yaitu bluetooth. Maka dari itu penulis membuat tugas akhir dengan judul “Rancang Bangun Robot Berbasis Pergerakan Jari Tangan”. Diharapkan dengan dibuatnya robot ini, pembelajaran tentang peraga tangan manusia bisa lebih mudah dimengerti.

Kata Kunci : Omni wheels, Android, Robot Beroda.