

**PERANCANGAN SIRIP DALAM MENGEMBANGKAN MANUVER  
ROBOT IKAN**

**LAPORAN TUGAS AKHIR SISTEM KOMPUTER**

**RANDI SYAM**  
**1210453024**



**PEMBIMBING :**

- 1. DR. ENG. M. ILHAMDI RUSYDI, M.T**
- 2. TATI ERLINA, M.IT**

**JURUSAN SISTEM KOMPUTER  
FAKULTAS TEKNOLOGI INFORMASI  
UNIVERSITAS ANDALAS**

**PADANG**

**2018**

# PERANCANGAN SIRIP DALAM MENGEMBANGKAN MANUVER ROBOT IKAN

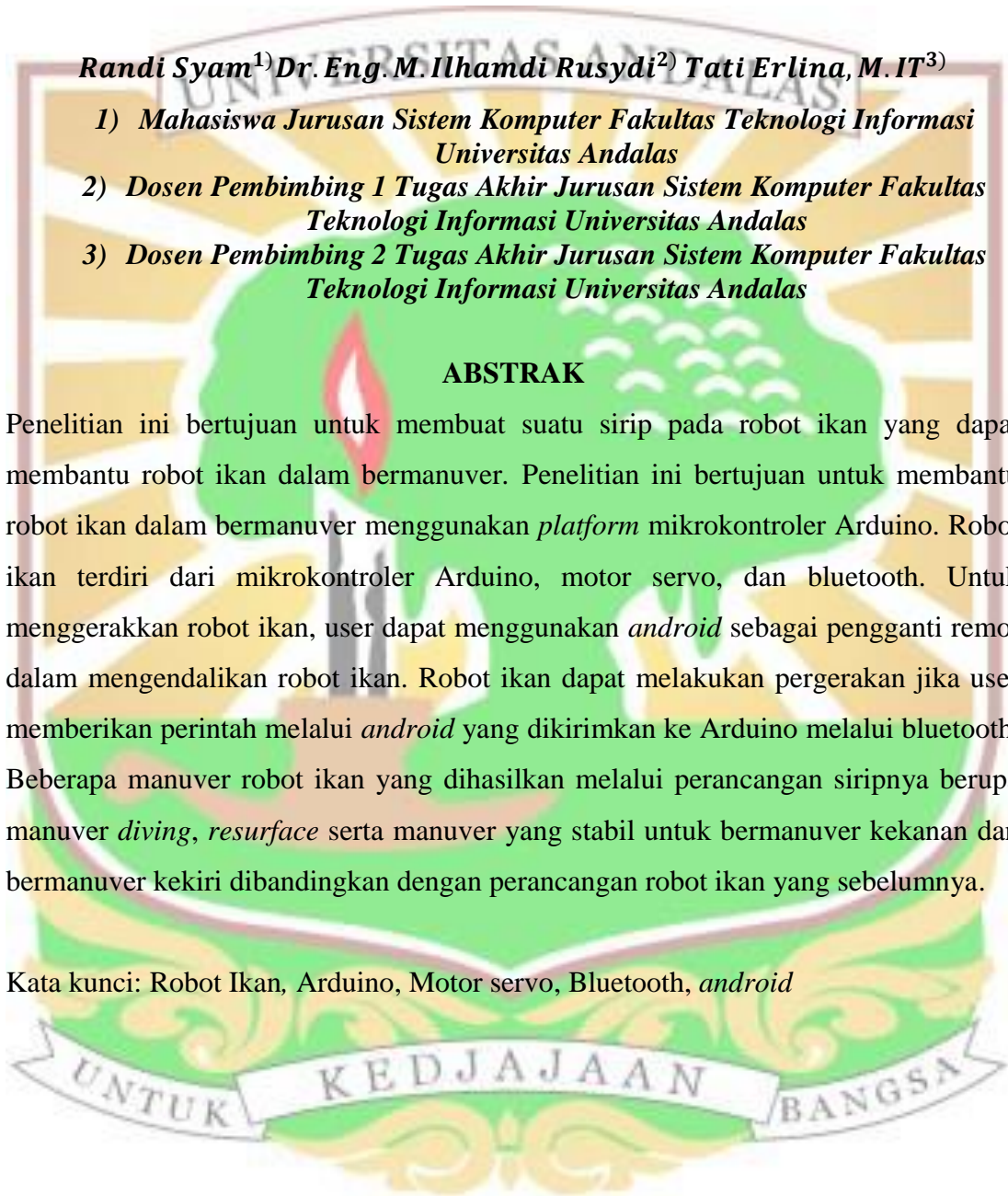
**Randi Syam<sup>1)</sup> Dr. Eng. M. Ilhamdi Rusydi<sup>2)</sup> Tati Erlina, M. IT<sup>3)</sup>**

- 1) Mahasiswa Jurusan Sistem Komputer Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas**
- 2) Dosen Pembimbing 1 Tugas Akhir Jurusan Sistem Komputer Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas**
- 3) Dosen Pembimbing 2 Tugas Akhir Jurusan Sistem Komputer Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas**

## ABSTRAK

Penelitian ini bertujuan untuk membuat suatu sirip pada robot ikan yang dapat membantu robot ikan dalam bermanuver. Penelitian ini bertujuan untuk membantu robot ikan dalam bermanuver menggunakan *platform* mikrokontroler Arduino. Robot ikan terdiri dari mikrokontroler Arduino, motor servo, dan bluetooth. Untuk menggerakkan robot ikan, user dapat menggunakan *android* sebagai pengganti remot dalam mengendalikan robot ikan. Robot ikan dapat melakukan pergerakan jika user memberikan perintah melalui *android* yang dikirimkan ke Arduino melalui bluetooth. Beberapa manuver robot ikan yang dihasilkan melalui perancangan siripnya berupa manuver *diving*, *resurface* serta manuver yang stabil untuk bermanuver kekanan dan bermanuver kekiri dibandingkan dengan perancangan robot ikan yang sebelumnya.

Kata kunci: Robot Ikan, Arduino, Motor servo, Bluetooth, *android*



# FISH FIN DESIGN TO DEVELOP THE MANUEVER OF THE FISH ROBOT

*Randi Syam<sup>1)</sup> Dr. Eng. M. Ilhamdi Rusydi<sup>2)</sup> Tati Erlina, M. IT<sup>3)</sup>*

- 1) Undergraduated Student of Cmputer Engineering Department, Information Technology Faculty, Andalas University*
- 2) Lecturer of Computer Engineering Department, Information Technology Faculty, Andalas University*
- 3) Lecturer of Computer Engineering Department, Information Technology Faculty, Andalas University*

## ABSTRAK

This research is purpose to making a fish fin of the fish robot which it can helping the fish robot in maneuver. This research purpose to helping the fish robot to maneuver with uses micro controller *platform* Arduino. The fish robot is consists of Arduino micro controller, motor servo and Bluetooth. To activation the fish robot, the user can use android as a remote to control the fish robot. The fish robot will active when user give command by *android* which it will send to Arduino from the Bluetooth. The creates of some maneuvers of fish robot are designed by fish fin, it comes like *diving* maneuver, *resurface*, and stable of right and left of maneuver, it is more designed than before.

Kata kunci: Fish Robot, Arduino, Motor servo, Bluetooth, *android*

