

**RANCANG BANGUN SISTEM PENGGERAK ROBOT
DENGAN PENGENDALI *ELECTROOCULOGRAPHY***

TUGAS AKHIR

TONI HILMAN

1110453004

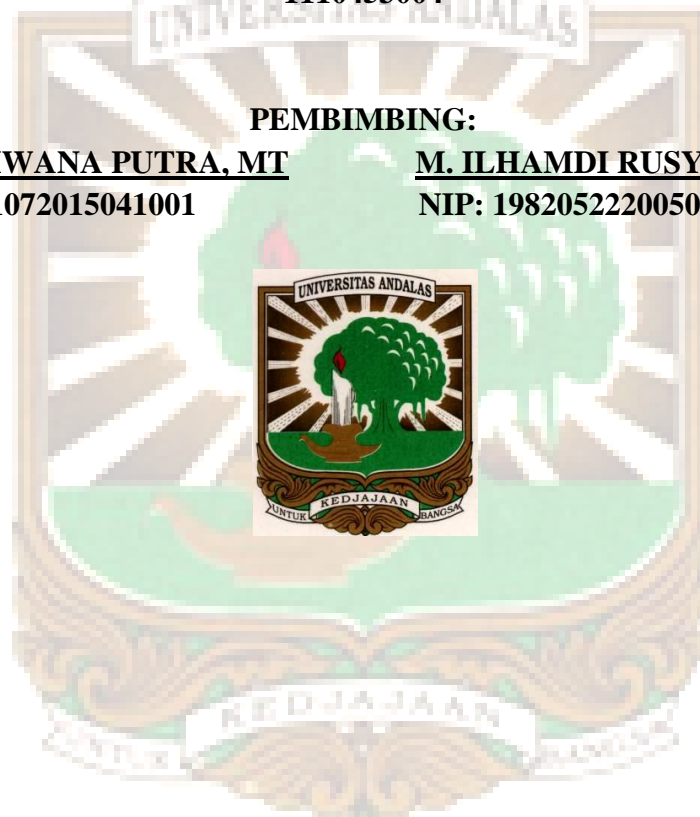
PEMBIMBING:

DODY ICHWANA PUTRA, MT

NIP: 198611072015041001

M. ILHAMDI RUSYDI, DR. ENG

NIP: 19820522200501102



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

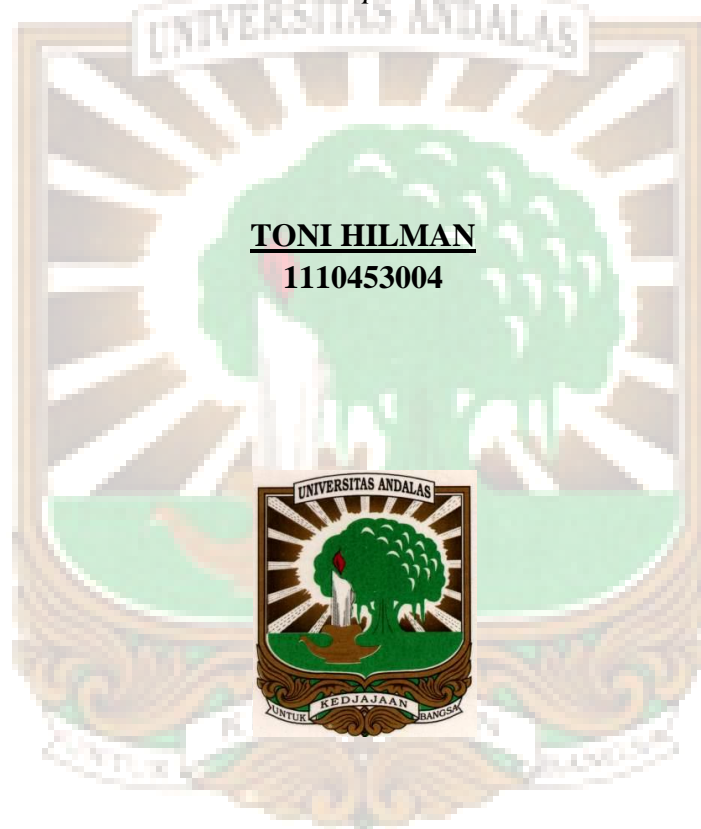
PADANG

2018

RANCANG BANGUN SISTEM PENGGERAK ROBOT DENGAN PENGENDALI *ELECTROOCULOGRAPHY*

LAPORAN TUGAS AKHIR

*Sebagai Salah Satu Syarat Untuk Menyelesaikan Program Sarjana
Pada Jurusan Sistem Komputer Universitas Andalas*



TONI HILMAN
1110453004

**JURUSAN SISTEM KOMPUTER
FAKULTAS TEKNOLOGI INFORMASI
UNIVERSITAS ANDALAS
PADANG
2018**

RANCANG BANGUN SISTEM PENGGERAK ROBOT DENGAN PENGENDALI *ELECTROOCULOGRAPHY*

Toni Hilman¹, Dody Ichwana Putra, MT², Dr. Eng Muhammad Ilhamdi Rusydi³

¹Mahasiswa Sistem Komputer Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas

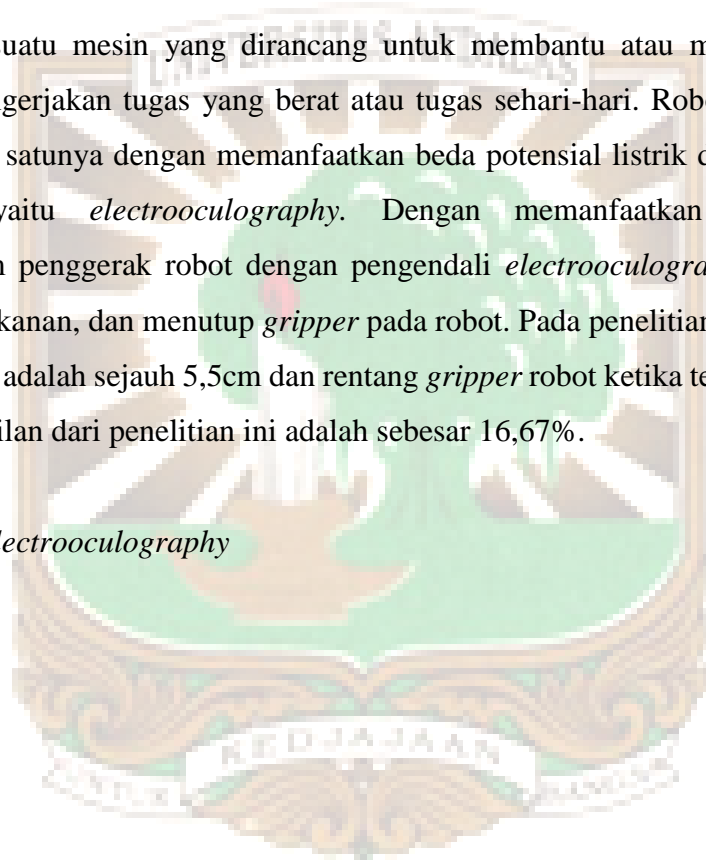
²Dosen Sistem Komputer Fakultas Teknologi Informasi Universitas Andalas

³Dosen Teknik Elektro Fakultas Teknik Universitas Andalas

ABSTRAK

Robot merupakan suatu mesin yang dirancang untuk membantu atau menggantikan peranan manusia dalam mengerjakan tugas yang berat atau tugas sehari-hari. Robot dapat dikendalikan oleh manusia, salah satunya dengan memanfaatkan beda potensial listrik dari bagian depan dan belakang mata, yaitu *electrooculography*. Dengan memanfaatkan *electrooculography* dirancanglah system penggerak robot dengan pengendali *electrooculography* agar robot dapat bergerak ke kiri, ke kanan, dan menutup *gripper* pada robot. Pada penelitian ini, pergeseran robot ke kiri dan ke kanan adalah sejauh 5,5cm dan rentang *gripper* robot ketika terbuka adalah 5,13cm. Persentase keberhasilan dari penelitian ini adalah sebesar 16,67%.

Kata kunci: robot, *electrooculography*



RANCANG BANGUN SISTEM PENGGERAK ROBOT DENGAN PENGENDALI *ELECTROOCULOGRAPHY*

Toni Hilman¹, Dody Ichwana Putra, MT², Muhammad Ilhamdi Rusydi³

*¹Undergraduate student, Computer Systems Major, Faculty of Information
Technology, Andalas University*

²Lecturer, Computer Systems, Faculty of Information Technology, Andalas University

³Lecturer, Electrical Engineering, Faculty of Engineering, Andalas University

ABSTRACT

Robots are a machine designed to help human to do a hard work or daily work. robots can be controlled by human, One of them is by use potential difference of electricity from the front and back of the eye that called electrooculography. By utilizing Electrooculography, a robot is designed and controlled by electrooculography that robot can moving to the left, to the right and closes gripper on the robot. On this research, the robot move to the left and to the right as far as 5,5cm and gripper robots range when open is 5,13cm. The percentage the success of this research is 16,67%.

Keywords: robot, electrooculography,

