

## ABSTRAK

Alam Arthansyah. 20115442

**GRABBER ROBOT BERODA EMPAT BERBASIS IOT MENGGUNAKAN WIFI DAN BLYNK SEBAGAI PENGENDALINYA.**

Tugas Akhir. Sistem Komputer. Fakultas Ilmu Komputer dan Teknologi Informasi, Univeritas Gunadarma, 2019.

Kata Kunci : Arduino, NodeMCU ESP 8266, L298N Motor Driver, Micro Servo SG90, Motor DC.

( xiii + 112 + Lampiran )

Perkembangan teknologi khususnya dunia Robotika yang pesat membawa dunia menuju sebuah zaman dimana pada beberapa aspek pekerjaan mulai digantikan dengan robot. Dalam berbagai kasus robot menjadi pilihan utama karena dapat mengurangi cost pengeluaran bagi perusahaan, selain itu hasil pekerjaan yang dilakukan oleh robot lebih presisi dan lebih detail dengan waktu pengerjaan yang lebih singkat dibandingkan dengan menggunakan tenaga manusia. Beberapa kasus kombinasi Manusia dan Robot menjadi solusi untuk permasalahan yang khusus yang tidak bisa dilakukan hanya dengan menggunakan robot saja. Berdasarkan keterangan di atas, kami bermaksud akan merancang sebuah sistem kontrol gabungan antara Blynk sebagai Dashboard pengendalinya dan mikrokontroler berbasis Arduino UNO untuk mengendalikan grabber robot yang dapat digunakan untuk memindahkan barang.

( Daftar Pustaka 2015 - 2019 )