

ABSTRAK

**Judul Skripsi : PERACANG NAVIGASI ROBOT MOBILE
SECARA NIRKABEL MENGGUNAKAN
GESTURE PROXIMITY SENSOR
BERDASARKAN GERAKAN TANGAN**

Nama : Muhammad Iqbal
No. BP : 15101152620067
Program Studi : Sistem Komputer
Jenjang Pendidikan : Strata 1 (S1)
Pembimbing : 1. Emil Naf'an, S.Kom., M.Kom
2. Nanda Tommy Wirawan, S.Kom, M.Kom

Penelitian ini bertujuan untuk mengembangkan sistem navigasi robot mobile menggunakan *gesture proximity sensor* sebagai pengendali proses. Penelitian ini dilakukan dengan merancang, membuat dan mengimplementasikan komponen-komponen sistem yang meliputi *gesture proximity sensor* sebagai pengendali proses, LCD sebagai penampil informasi, ultrasonik sebagai penghalang laju robot ketika ada hambatan, buzzer sebagai alarm jika sistem mendeteksi ada halangan,serta Arduino sebagai pemrosesan data yang di inputkan dari *Gesture Proximity Sensor*. Hasil penelitian ini menunjukkan alat yang dibuat dapat berfungsi dengan baik dan dikembangkan untuk skala yang lebih besar.

Kata Kunci : *Navigasi, LCD, Ultrasonik, Gesture Proximity Sensor, Arduino.*