

Abstrak

Menyalip merupakan salah satu faktor penyebab kecelakaan yang cukup besar. Kesalahan pengambilan keputusan ketika menyalip dapat menyebabkan pengemudi mengalami kecelakaan. Untuk menghindari hal ini banyak penelitian yang dilakukan guna memperoleh cara yang tepat untuk mengurangi resiko kecelakaan ketika menyalip. Salah satu penelitian yang sedang dikembangkan saat ini ialah dengan membangun autonomous car dengan memanfaatkan overtaking assistant system. Dalam penelitian ini akan dibangun simulasi penyalipan yang ada pada autonomous car dengan menggunakan overtaking mobile robot secara lebih sederhana. Model robot yang digunakan ialah Steering Wheel. Simulasi ini bertujuan agar dua robot dapat saling berkomunikasi ketika salah satu robot ingin menyalip robot yang lain, sensor ultrasonic digunakan untuk mengukur jarak antar robot. Protokol yang digunakan disini ialah dengan menggunakan fuzzy logic method.

Keywords: Mobile Robot, Fuzzy Logic Method, Steering Wheel, Fuzzy Logic Controller