

ABSTRAK

Tenis meja merupakan olahraga yang disukai oleh beberapa kalangan baik dari yang muda maupun yang sudah tua. Tennis meja menggunakan bola yang terbuat dari plastik juga disebut bola ping-pong dan pemukul terbuat dari kayu dengan permukaannya dilapisi karet yang disebut bet. Olahraga ini biasanya dimainkan dua orang atau empat orang. Olahraga ini sangat terkenal bahkan ada beberapa organisasi atau klub tentang olahraga ini salah satunya PTM (Persatuan Tennis Meja).

Dalam penelitian ini, dilakukan perancangan sistem kendali robot pelontar bola tennis meja yang mampu menghasilkan jenis lemparan berdasarkan kecepatan, putaran, serta arah tembakan bola. Robot pelontar bola tennis meja ini memiliki kecepatan 2 sampai 20 m/s dan untuk pengarahannya dapat bergerak sejauh 45 derajat untuk posisi kiri kanan dan atas bawah. Robot pelontar bola tennis meja ini bertujuan untuk mengembangkan kemampuan pemain melalui latihan mandiri.

Dengan tugas akhir ini diharapkan mampu mendapatkan hasil yang lebih maksimal dan lebih efisien dalam menggunakan alat robot pelontar bola tennis meja. Robot pelontar bola tennis meja akan di kendalikan secara *wireless* menggunakan aplikasi android dimana aplikasi ini dapat mengatur kecepatan dan putaran *spin* bola ping-pong yang di tembak kan oleh *robot*.

Kata Kunci : Tennis Meja, Pengarahan, Aplikasi APS.