

BAB I

PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang

Sekarang kesadaran masyarakat terhadap pelayanan telah berubah seiring dengan perkembangan jaman, bahwa untuk mendapatkan pelayanan terbaik adalah hak masyarakat dan sebaliknya bagi perusahaan yang berkewajiban memberikan yang terbaik untuk para konsumen.

Dengan permasalahan tersebut, maka penulis membuat sistem dengan judul "Perancangan mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control". Dimana setiap konsumen dapat complain atau protes akan ketidakpuasannya, dan karena sistem ini berbasis Teknologi pada Remote Control, masyarakat dapat menggunakan dan memanfaatkan Perancangan alat tersebut.

1.2 Tujuan Penulisan

Tujuan dari penulisan proyek akhir ini adalah sebagai berikut :

1. Merancang system kerja Perancangan mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control.
2. Meningkatkan pelayanan produsen terhadap Teknologi.
3. Mempelajari sistematika kerja system Perancangan mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control

1.3 Rumusan Masalah

Rumusan masalah dari penulisan proyek akhir ini adalah sebagai berikut:

1. Bagaimana cara merancang system kerja mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control?
2. Bagaimana prinsip kerja perancangan system mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control?
3. Bagaimana cara menganalisis hasil dari pengerjaan system Perancangan mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control?

1.4 Batasan Masalah

Ruang Lingkup permasalahan dalam laporan tugas akhir ini hanya terbatas pada masalah - masalah yang berhubungan dengan :

1. Rancangan pengangkut barang terhadap mobil miniature yang hanya dipasang pada bagian depan, guna dapat memindahkan benda dari tempat A ke B dengan cara menjepit dan mengangkat benda tersebut
2. Cara kerja alat ini berdasarkan apabila kita tekan S1 sebagai tombol perintah data input IC TX-2B, IC RX-2B mengeluarkan data atau perintah kemudian dipancarkan oleh rangkaian Transmitter, kemudian diterima oleh rangkaian Receiver, dan data yang sudah diterima oleh rangkaian Receiver masuk ke input IC RX-2B kemudian output menggerakkan motor melalui beberapa Transistor.
3. Ujicoba mobil mini robot pengangkut barang ini dilakukan dengan cara menganalisa kondisi tangan kaki-kaki Ic-Tx2b dan Rx-2b pada pin input dan out put, pada saat robot sedang aktif

1.5 Metodologi Penelitian

Pada pembuatan proyek akhir ini, penulis melakukan metodologi penelitian dengan menggunakan metode sebagai berikut :

1. Studi Literatur

Tahap ini merupakan tahap pengumpulan informasi yang diperlukan untuk pembuatan Alat, yaitu dengan melakukan survei pada beberapa sumber bacaan dan situs internet serta tempat-tempat yang mendukung dalam penulisan proyek akhir ini .

2. Perancangan dan Implementasi

Tahap ini merupakan tahap proses perancangan terhadap Alat berdasarkan pada hasil studi literatur dan mengimplementasikan hasil rancangan tersebut ke dalam pembuatan Alat sesuai dengan data-data yang telah ditentukan.

3. Uji Coba Alat dan Cara Kerjanya

Tahap ini merupakan tahap dimana akan dilakukan uji coba Alat dan cara kerja terhadap perancangan Alat.

1.6 Sistematika Penulisan

Secara garis besar sistematika penulisan tugas akhir ini terdiri dari beberapa bab, dengan metode penyampaian sebagai berikut :

BAB I : PENDAHULUAN

Pada bab ini merupakan penjelasan yang berisi mengenai latar belakang masalah, tujuan, perumusan masalah, pembatasan masalah, metodologi penelitian, sistematika penulisan.

BAB II : LANDASAN TEORI

1. Pada bab ini berisikan teori dasar dari masing-masing komponen penunjang beserta fungsinya yang digunakan pada perancangan system kerja mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control?
. berbasis Teknologi.

BAB III : PERANCANGAN MOBIL MINI ROBOT PENGANGKUT BARANG MENGGUNAKAN REMOTE CONTROL

1. Pada bab ini berisi tentang perancangan dan pembuatan system kerja Perancangan mobil mini robot pengangkut sampah menggunakan remote control?
. berbasis Teknologi.

BAB IV : PENGUJIAN DAN ANALISA HASIL PERANCANGAN

1. Pada bab ini berisikan tentang pengujian Alat dan analisa perancangan system kerja mobil mini robot pengangkut barang menggunakan remote control?

BAB V : PENUTUP

Pada bab ini merupakan kesimpulan dari seluruh pembahasan pada penulisan proyek akhir ini beserta saran-saran untuk kesempurnaan Alat ini secara keseluruhan.