

ABSTRAK

Perkembangan IPTEK yang terus meningkat menuntut kita untuk selalu mengikuti perkembangannya. Kita tidak boleh tertinggal dari kemajuan teknologi. Oleh sebab itu, cara untuk merealisasikan hal tersebut adalah dengan mempelajari dan menerapkan IPTEK terutama dalam bidang elektronika. Salah satu contoh dalam bidang otomasi adalah adanya berbagai macam robot. Ada berbagai macam robot, tergantung bentuk dan kegunaannya. Secara umum robot digunakan untuk membantu manusia dalam menyelesaikan pekerjaan manusia. Oleh karena itu pada proyek akhir ini saya memaparkan cara membuat robot berkaki enam (hexapod) dengan menggunakan frekuensi radio Fm. dan dapat di control dari jarak jauh. Robot ini bergerak berdasarkan informasi dari sinyal frekuensi yang sudah setting dari beberapa frekuensi yang sudah dicoba. Untuk dapat menggerakkan robot ini hasil riset ini diharapkan dapat melakukan eksplorasi kedaerah yang dilaluinya. Untuk memberikan informasi kepemilikinya sebagai pengendali robot ini.

Kata kunci : Perancangan, Remote control

ABSTRACT

IPTEK'S developing that increasingly charges we for always follow its developing. We may not drop behind from technology progress. Therefore, trick for realization that thing is by study and apply IPTEK especially in electronics area. One of example in automation area is mark sense robot kind sort. There is robot kind sort, depend form and its utility. In common robot is utilized to help man in solve man work. Therefore on this final project I explains trick to make footed robot six (hexapod) by use of radio frequency Fm.dan can at control of distance goes away. This robot is moving bases information of frequency signal already setting of some frequency already being tried. To get move this robot this riset's result is expected gets to do exploration to region that be passed through. To give information to its owner as controller of this robot.

Key Word: Design, Remote Control