

# PERANCANGAN DAN PEMBUATAN ROBOT SENI TARI PENDET : SOFTWARE

---

 Oleh: **DINA YULIDA ( 06530001 )**  
Electrical Engineering  
Dibuat: 2011-01-05 , dengan 7 file(s).

**Keywords:** Mikrokontroler, tone decoder, bahasa assembly, KRSI, ADC.

## ABSTRAKSI

Robot tari pendet merupakan suatu bentuk robot yang akan mengikuti jalur yang bentuknya mirip dan tentunya dengan beberapa gerakan yang diambil pada peraturan KRSI 2010. Dalam perancangan dan implementasinya, masalah-masalah yang harus dipecahkan adalah sistem refleks robot pada musik pendet yang memang mempunyai jangkauan dari 1,36 Khz – 1,4 Khz. Kemudian bagaimana robot sambil menari dapat mengikuti jalur yang telah ditentukan berupa garis putih selebar 3 cm. Dan yang terakhir adalah bagaimana supaya pergerakan robot mirip dengan ketentuan pada aturan KRSI 2010. Pada pembuatan alat Perancangan Dan Pembuatan Robot Seni Tari Pendet Bali : Software berbasis mikrokontroler AT89S52 menggunakan bahasa assembly sebagai pemrograman, dengan pengaturan pada motor dc sebagai penggerak, potensio sebagai sensor posisi, ADC dan tone decoder.

## ABSTRACTION

Pendet's robot constitutes a robot form that will follow band that its kindred form and of course it with umpteen movement which is taken on KRSI's regulation 2010. In scheme and its implementation, problem who shall be solved is robot reflex system on pendet's music that really have reach of 1,36 Khz – 1,4 Khz. Then how robot while dancing gets to follow band already being determined as lining of white as broad as 3 cm. And the latest is how so kindred robot move with rule on ruling KRSI 2010. On tool makings Design And Make Robot Makings Dances Pendet From Bali: Software get mikrokontroler's basis AT89S52 and use is assembly's language as mathematics, with arrangement on motor dc as actuating as, potensio as censor of position, ADC and tone decoder.

Key word : Mikrokontroler, tone decoder, assembly's language, KRSI, ADC.

