

ABSTRAK

Perancangan robot pencari jalan menggunakan algoritma pemetaan sebagai teknik untuk mencari jalan. Alat pengendali sekaligus otak robot adalah mikrokontroler keluaran ATMEL seri ATmega8515 dan ATmega8. Selama berjalan robot menggunakan sensor ultrasonik dan *rotary encoder* sebagai alat indra. Robot berjalan dari titik awal sampai ke lorong buntu. Ketika berada di lorong buntu, bila robot menerima input maka lorong tersebut akan menjadi titik akhir. Setelah sampai di titik akhir robot akan dibawa kembali ke titik awal, kemudian robot akan dijalankan ulang dari titik itu. Ketika dijalankan ulang robot langsung berjalan ke titik akhir tanpa melewati lorong buntu.

