

ABSTRAK

Sampah merupakan suatu bahan yang terdiri dari beberapa jenis yaitu seperti organik dan anorganik yang tak diolah lagi. Pada saat ini beberapa tempat di Indonesia yang dikunjungi pasti memiliki masalah dengan pencemaran lingkungan, kebanyakan dari beberapa tempat itu susah untuk dijangkau agar dapat dibersihkan salah satu faktor penyebab utamanya adalah kurangnya fasilitas dalam membersihkan sampah itu. Tempat yang paling susah untuk dijangkau adalah perairan. Oleh karena itu perancangan prototipe Marinebot GW-40 ini dikemukakan agar bisa diterapkan dalam lingkungan perairan tenang yang telah dicemari oleh sampah plastik. Marinebot ini dirancang dengan sistem perangkat mikrokontroller dan sistem monitoring. Perancangan ini dibuat untuk mengambil sampah hanya dengan mengendalikan Marinebot melalui remote yang telah dirancang sedemikian rupa dan Marinebot dilengkapi sistem navigasi. Pada saat sistem sudah kehilangan dan tidak dapat dijangkau oleh remote navigasi Marinebot secara realtime mengirim lokasi longitude dan latitude.

Kata Kunci : Navigasi, Marinebot, mikrokontroler.