

ABSTRAK

Marine Bot GW-40 merupakan robot yang dirancang untuk mengurangi dampak dari limbah atau sampah yang terdapat di permukaan air, terdapat suatu ruangan penyaring sampah pada robot tersebut yang tidak mempunyai sistem monitoring untuk mengetahui seberapa penuh kapasitas ruangan penyaring tersebut terisi, dan tidak mempunyai sistem yang dapat menampilkan sisa baterai pada robot agar dapat diketahui berapa power yang masih tersedia untuk robot tersebut bisa bekerja. Oleh karena itu Perancangan Sensor Ultrasonik dan Monitoring Catu Daya dengan Arduino pada Robot Marine BOT GW-40 ini dikemukakan agar dapat mengamati volume dan kapasitas baterai yang terdapat di Robot Marine GW-40. Alat ini dirancang dengan perangkat mikrokontroler dan sistem monitoring yang dibantu oleh APC220 untuk mengirim data dari sensor ultrasonik ke LCD 2x16 untuk ditampilkan.

Kata Kunci: Robot Marine Bot GW-40, Monitoring, APC220, Ultrasonik