

ABSTRAK

Perkembangan teknologi sangatlah cepat, di era modern saat ini, masyarakat lebih memilih untuk melakukan hal yang praktis, termasuk dalam hal membawa berbagai macam barang bawaan seperti ada asisten dalam bentuk robot yang mampu membawa barang ringan serta robot tersebut dapat mengikuti objek yang dibaca oleh sensor. Sistem prototipe wadah bergerak otomatis mengikuti objek di depannya. Metode pada penelitian ini Menggunakan 3 sensor *ultrasonic* sebagai pendeteksi objek yang mendekat, jika ada objek mendekat dan bergerak maju maka ultrasonik akan mendeteksi dan arduino menerima proses tersebut lalu dilanjutkan ke motor *shield driver* untuk mengatur gerak motor dc, sehingga alat akan bergerak maju, sebaliknya jika objek mendekat dan bergerak mundur maka alat akan bergerak mundur. Luaran penelitian perancangan wadah *follow Me* ini adalah dapat mengikuti objek namun mengalami kelebihan jarak 2 cm ketika mendekati objek.

Kata kunci: Wadah, *Ultrasonic*, Arduino

ABSTRACT

Technologi development is very fast, in today's modern era, people prefer to do practical things, including in carrying various kinds of luggage such as an assistant in a robot that is able to carry light goods and the robot can follow objects that are read by the prototype sensor system the container moves automatically following the objects in front of it. The method in this study uses 3 ultrasonic sensors as a detector of approaching objects, if there is an objects approaching and moving forward then the ultrasonic will detect and arduino accept the process, then proceed to the motor shield driver to regulate the motion of the dc motor, so the tool will move forward. Conversely, if the objects approaches and moves backwards, the tool will move backwards. The result of research on the design of the follow me container is to be able to follow the objects but experience an excess of 2 cm distance when approaching the objects.

Keywords: Container, Ultrasonic, Arduino