



Jurnal Teknik dan Sistem Komputer (JTISKOM)

E-ISSN 2723-6382
P-ISSN 2986-1829



Published by : Universitas Teknikrat Indonesia

HOME ABOUT USER HOME SEARCH CURRENT ARCHIVES ANNOUNCEMENTS

Home > User > Author > Submissions > #3355 > Summary

#3355 SUMMARY

SUMMARY REVIEW EDITING

SUBMISSION

Authors	Nuril Esti Khomariah, Kenage Uka Pamuncak	
Title	IMPLEMENTASI FUZZY LOGIC PADA NAVIGASI ROBOT PEMADAM API	
Original file	3355-7148-1-SM.DOCX 2023-07-05	
Supp. files	None	ADD A SUPPLEMENTARY FILE
Submitter	Nuril Esti Khomariah	
Date submitted	July 5, 2023 - 05:45 AM	
Section	Articles	
Editor	None assigned	
Author comments	kontak saya via WA di 082302270282	

STATUS

Status	Awaiting assignment
Initiated	2023-07-05
Last modified	2023-07-05

SUBMISSION METADATA

EDIT METADATA

AUTHORS

Name	Nuril Esti Khomariah
Affiliation	Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya
Country	Indonesia
Bio Statement	—
Principal contact for editorial correspondence.	
Name	Kenage Uka Pamuncak
Affiliation	Universitas 17 Agustus 1945 Surabaya
Country	—
Bio Statement	—

TITLE AND ABSTRACT

Title	IMPLEMENTASI FUZZY LOGIC PADA NAVIGASI ROBOT PEMADAM API
Abstract	<i>Robot Pemadam Api adalah suatu jenis robot yang dapat melakukan salah satu tugas manusia yang berbahaya, yaitu tugas pemadam kebakaran. Sebagian kasus kebakaran yang dihadapi oleh pemadam kebakaran adalah kebakaran yang terjadi di sebuah gedung. Pada penelitian ini akan dibangun sebuah robot prototype yang berperan sebagai alat darurat pemadam kebakaran dalam gedung menggunakan metode Fuzzy Logic. Robot ini dibangun dengan menggunakan microcontroller Arduino Nano sebagai kontrol utama, Sensor Ultrasonik sebagai pendeteksi jarak antara robot dengan halangan, Flame Sensor 5 Chanel untuk menangkap pantulan cahaya api dari sumber apinya, dan L9110 fan module sebagai alat pemadam api. Penerapan Fuzzy Logic pada robot ini adalah sebagai kendali kecepatan Motor DC robot dengan masukan jarak.</i>

INDEXING

Keywords	Fuzzy; Robot Pemadam Api; Arduino Nano
Language	en

SUPPORTING AGENCIES

USER

You are logged in as...

nurielestik

- » My Journals
- » My Profile
- » Log Out

QUICK MENU

E-ISSN 2723-6382

[Online Submissions](#)

[Focus and Scope](#)

[Author Guidelines](#)

[Peer Review Process](#)

[Publication Ethics](#)

[Indexing](#)

[Important Date](#)

[Author Fees](#)

[Editorial Team](#)

[Reviewer Team](#)

[Copyright Notice](#)

[Plagiarism Screening Policy](#)



AUXILIARY TOOLS



CURRENT INDEXING



REFERENCES

References

- M. Amin and R. Ananda, "SISTEM KENDALI JARAK JAUH ROBOT PEMADAM API DENGAN MENGGUNAKAN SENSOR FLAM DAN SENSOR MQ BERBASIS MOTOR POMPA," JOURNAL OF SCIENCE AND SOCIAL RESEARCH, vol. 4, no. 2, p. 136, Jun. 2021, doi: 10.54314/jssr.v4i2.546.
- D. Kurnia, R. Mardiaty, M. R. Effendi, and A. E. Setiawan, "Rancang Bangun Robot Pemadam Api Menggunakan Kontrol Bluetooth dan Virtual Reality," TELKA - Telekomunikasi, Elektronika, Komputasi dan Kontrol, vol. 5, no. 2, pp. 139–146, Nov. 2019, doi: 10.15575/telka.v5n2.139-146.
- A. K. Saputro, "Implementasi Sistem Pendeteksi Api 360 Derajat Dengan Metode Multiplexer Dan Logika Fuzzy Pada Robot Pemadam Api Beroda," CYCLOTRON, vol. 5, no. 1, Jan. 2022, doi: 10.30651/cl.v5i1.10788.
- A. Y. E. Dodu, A. Amriana, and F. Firmansyah, "Perancangan Robot Pemadam Api Wall Follower Beroda dengan Metode Fuzzy Logic (Studi Kasus: Simulasi Kebakaran pada Komplek Perumahan Citraland Kota Palu)," Jurnal Ilmiah Informatika Global, vol. 10, no. 2, Dec. 2019, doi: 10.36982/jiig.v10i2.852.
- M. Ali, "Rancang Bangun Robot Pemadam Api Otomatis Menggunakan Sistem Pneumatik Berbasis Mikrokontroler ATmega 32," Jurnal Litek: Jurnal Listrik Telekomunikasi Elektronika, vol. 18, no. 1, p. 21, Mar. 2021, doi: 10.30811/litek.v18i1.2166.
- AGUS, "ANALISIS ALGORITMA UNTUK MENGIDENTIFIKASI RUANGAN PADA MAP KONTES ROBOT PEMADAM API INDONESIA MENGGUNAKAN LOGIKA FUZZY," Jurnal Processor, vol. 14, no. 1, pp. 1–13, Apr. 2019, doi: 10.33998/processor.2019.14.1.557.
- D. Y. Krisna and S. Satrio, "PERANCANGAN ROBOT LINE FOLLOWER PEMADAM API," Jurnal Algoritma, Logika dan Komputasi, vol. 2, no. 2, Nov. 2019, doi: 10.30813/j-alu.v2i2.1847.
- M. D. Dzulfiqar and N. S. Widodo, "Implementasi PID Navigasi Pelacakan Titik Api dengan Sensor Flame Array pada Robot Hexapod untuk Kontes Robot Pemadam Api Indonesia," Buletin Ilmiah Sarjana Teknik Elektro, vol. 1, no. 3, p. 131, Dec. 2019, doi: 10.12928/biste.v1i3.1126.
- M. Khairudin, S. Yatmono, A. Nugraha, M. Ikhsani, A. Shah, and M. Hakim, "Object Detection Robot Using Fuzzy Logic Controller Through Image Processing," J Phys Conf Ser, vol. 1737, no. 1, p. 012045, Jan. 2021, doi: 10.1088/1742-6596/1737/1/012045.
- G. Eleftheriou, L. Doitsidis, Z. Zinonos, and S. A. Chatzichristofis, "A Fuzzy Rule-Based Control System for Fast Line-Following Robots," in 2020 16th International Conference on Distributed Computing in Sensor Systems (DCOSS), IEEE, May 2020, pp. 388–395. doi: 10.1109/DCOSS49796.2020.00068.
- F. Ahmad Fauzi, E. Mulyana, R. Mardiaty, and A. Eko Setiawan, "Fuzzy Logic Control for Avoiding Static Obstacle in Autonomous Vehicle Robot," in 2021 7th International Conference on Wireless and Telematics (ICWT), IEEE, Aug. 2021, pp. 1–5. doi: 10.1109/ICWT52862.2021.9678436.
- R. Singh and T. K. Bera, "Obstacle Avoidance of Mobile Robot using Fuzzy Logic and Hybrid Obstacle Avoidance Algorithm," IOP Conf Ser Mater Sci Eng, vol. 517, p. 012009, Apr. 2019, doi: 10.1088/1757-899X/517/1/012009.
- M. Al-Mallah, M. Ali, and M. Al-Khawaldeh, "Obstacles Avoidance for Mobile Robot Using Type-2 Fuzzy Logic Controller," Robotics, vol. 11, no. 6, p. 130, Nov. 2022, doi: 10.3390/robotics11060130.



E-ISSN BARCODE (Online)

ISSN (Online)

P-ISSN BARCODE (Print)



STATISTICS PAGE



Organized by: The S1 Computer Engineering Study Program, Faculty of Engineering and Computer Science

Published by: Universitas Teknokrat Indonesia

Website: <http://jim.teknokrat.ac.id/index.php/jtikom>Email: jtikom@teknokrat.ac.id

Address: ZA. Pagar Alam Street No. 9 -11, Labuhan Ratu, Bandar Lampung, Indonesia 35132



Jurnal Teknik dan Sistem Komputer is licensed under a Creative Commons Attribution-ShareAlike 4.0 International License.