RINGKASAN

**Mohammad Andy Gunawan Sersan Satu NRP 21140044980594, Program Diploma 4 Teknik Telekomunikasi Militer Poltekad Kodiklatad. TP. 2016/2020. Rancang Bangun Sistem Telemetri, Data Kamera dan GPS Pada Robot Tempur Berbasis Android.Pembimbing I Mayor Inf Imam Ashar, S.ST., M.T. dan Pembimbing II Mayor Arh Prijo Poedjianto, S.T., M.M.**

Robot yaitu peralatan eletromekanik atau bioqmekanik, yang merupakan gabungan peralatan yang menghasilkan gerakan otomatis maupun gerakan berdasarkan perintah dari operator maupun melalui sistem kontrolnya sendiri. Salah satu teknologi yang berkembang sangat pesat dimasa kini adalah teknologi dimana manusia dapat mengendalikan sesuatu melalui sebuah alat pengendali yang biasa kita sebut dengan *remote* atau pengendali dengan *Handphone*. Sistem Telemetri yaitu memudahkan untuk mengkoneksikan robot ke handphone android, smartphone terhubung dengan mikrokontroler arduino yang digunakan sebagai pengendali alat elektronik. Objek yang digunakan adalah Robot Tempur. Arduino diprogram menggunakan Arduino Ide untuk menjalankan gerak robot supaya bergerak sesuai dengan data masukan yang dikirimkan melalui Android. Pengimplementasian menggunakan telemetri sebuah [teknologi](https://id.wikipedia.org/wiki/Teknologi" \o "Teknologi) yang memungkinkan pengukuran jarak jauh dan pelaporan [informasi](https://id.wikipedia.org/wiki/Informasi" \o "Informasi) kepada perancang atau operator sistem. Telemetri merujuk pada [komunikasi nirkabel](https://id.wikipedia.org/w/index.php?title=Komunikasi_nirkabel&action=edit&redlink=1" \o "Komunikasi nirkabel (halaman belum tersedia)). Telemetri pada robot tempur dapat memberikan informasi seberapa jauh jarak musuh yang telah ditentukan melalui data kamera yang akan termonitor setiap saat, serta memberikan arah posisi dimana ketika robot tempur akan bergerak