

RINGKASAN

Sersan Dua Ravinda Dharma Setyawan, NRP 21170158300996, Program Diploma 4 Prodi Telekomunikasi Militer Poltekad Kodiklatad. TP. 2018/2021, Desember 2021. Implementasi Sistem *Waypoint* Robot Tempur CIA Versi N2MR3 Menggunakan *Internet Of Thing (IoT)* Berbasis Raspberry Pi 4.0. Komisi Pembimbing, Pembimbing I Letkol Arh Eko Kuncoro, S.T., M.T. dan Pembimbing II Kapten Arh Bambang Purwanto, S.T., M.Tr.T.

Pada era perang modern, robot digunakan untuk melakukan penyerangan terhadap sasaran untuk memperkecil kerugian personel. *Autonomous* robot tempur merupakan robot yang bergerak otomatis dengan menghindari rintangan yang berada didepannya. Sistem Navigasi *Waypoint* digunakan pada semi *autonomous* robot tempur untuk menentukan pergerakan robot dari titik kordinat satu ke titik kordinat lain berdasarkan sistem kordinat bumi, menentukan arah, dan jarak dalam mencari sasaran tanpa harus *full control*. Operator hanya menentukan titik sasaran yang akan dilakukan penyerangan maka robot tempur akan dengan sendirinya bergerak menuju sasaran. Modul GPS (*Global Positioning System*) akan membaca koordinat dimana posisi dari robot tempur, Modul Kompas digunakan untuk menentukan arah tujuan robot tempur bergerak. Pergerakan robot dapat dilakukan dengan *web server* sebagai komunikasi pengiriman data menuju Raspberry pi.

Kata kunci: *autonomous robot tempur, waypoint, Raspberry Pi 4, web server*