

Hand Gestures Control Pada Quadcopter (Drone) Untuk Menggantikan Fungsi Remote Control

Antonius Satrio Nugroho

Jurusan Teknik Informatika, Fakultas Teknik, Universitas Widya Kartika

Jl. Sutorejo Prima Utara II/1, Surabaya 60113

Email : debbyoktaviagunawan@gmail.com

ABSTRAK

Pada akhirnya *Hand Gesture Control* Pada Quadricopter (Drone) Untuk Menggantikan Fungsi *Remote Control* Berbasis Android Aplikasi *Mobile* ini dapat diperoleh dengan mengimplementasikan *hand gesture control* ke dalam Drone. Drone mampu bergerak secara dinamis sesuai dengan pergerakan tangan *user* dan posisi telapak tangan pengguna dengan percepatan dan *top speed* yang berbeda-beda. Perancangan kontrol *hand gesture* ini menggunakan metode logical fuzzy dimana sistem lebih cerdas dan memiliki keunggulan untuk diantaranya mampu membuat kecepatan penangkapan diatas rata-rata. Selain daripada itu kemampuan pembacaan gerak tidak membutuhkan terlalu banyak perhitungan dalam waktu per-detik di setiap delaynya yang sangat panjang, dimana jarak delay yang panjang sering mengakibatkan penangkapan *gesture* tidak maksimal.

Kata Kunci : Pengendalian drone, pengenalan *gesture* dengan menggunakan logika fuzzy

ABSTRACT

Finally Hand Gesture Control on Quadricopter (Drone) For Replacing Remote Control Based On Android Mobile Application is being achieved implementing hang gesture control in the drone. The Drone become able to move dinamically following user's hand gesture movement and palms position in different accelerations and top speeds. This hand gesture control is using logical fuzzy method which system is smarter and excellence of speed capturingin above average rate. Other than that, the ability of reading movement does not consume much time in calculating per second of every delay even a long one, which is perfect because a long distance delay usually caused a problem over optimaling gesture capturing.

Keywords : Drone controlling, gesture recognition using fuzzy logical