

## ABSTRAK

*Coronavirus Disease 19 (COVID-19)* merupakan penyakit infeksi saluran pernafasan yang disebabkan oleh virus corona jenis baru (SARS-CoV-2), yang mulaiteridentifikasi pertama kali di Wuhan-China Desember 2019. Sebagai upaya pengendalian terhadap penyebaran SARS-COV-2 pemerintah Indonesia menerapkankebijakan pembatasan sosial termasuk Pembatasan Sosial Berskala Besar (PSBB) yang diatur dalam Peraturan Pemerintah Nomor 21 Tahun 2020 tentang PembatasanSosial Berskala Besar dalam Rangka Percepatan Penanganan COVID-19. Akibat adanya pembatasan pengunjung/pendamping pasien di rumah sakit untuk meminimalisir penyebaran penyakit, salah satunya yaitu dengan robot pemandu pasien rumah sakit untuk membantu pengunjung rumah sakit mengetahui letakruangan yang dituju, tanpa kontak langsung dengan pelayan rumah sakit untuk meminialisir penularan. Oleh karena itu dibuatlah robot pemandu pengunjung rumahsakit yang akan membantu pengunjung agar dapat sampai ke ruangan pasien tanpa kontak dengan pelayan rumah sakit unuk meminimalisir penularan. Dimana robot iniakan bekerja saat pengunjung menekan tombol ruangan yang akan dituju lalau robot akan mendeteksi jalur yang ada dan saat berada dipertigaan atau perempatan robot akan berbelok atau tetep lurus sesuai tombol yang diekan. Akan tetapi saat robot keluar dari jalur robot akan berhenti, dan saat batrai akan habis robot akan berjalan kurang setabil, dan untuk saat ini robot hanya terbatas hanya bisa untuk empat ruangan saja.

## ABSTRACT

*Coronavirus Disease 19 (COVID-19) is a respiratory infection disease caused by a new type of coronavirus (SARS-CoV-2), which was first identified in Wuhan-China in December 2019. As an effort to control the spread of SARS-COV-2, the Indonesian government implements social restriction policies including Large-Scale Social Restrictions (PSBB) which are regulated in Government Regulation Number 21 of 2020 concerning Large-Scale Social Restrictions in the Context of Accelerating Handling of COVID-19. Due to restrictions on visitors/patient companions in hospitals to minimize the spread of disease, one of them is with a hospital patient guide robot to help hospital visitors know the location of the intended room, without direct contact with hospital servants to minimize transmission. Therefore, a hospital visitor guide robot was created that will help visitors to get to the patient's room without contact with hospital staff to minimize transmission. Where this robot will work when visitors press the button of the room to be addressed, the robot will detect the existing path and when at a fork or intersection the robot will turn or stay straight according to the button that is dispelled. However, when the robot goes out of the path, the robot will stop, and when the battery is about to run out, the robot will run less stable, and for now the robot is only limited to four rooms.*

