

# ROBOT PENGIKUT GARIS (LINE TRACKING ROBOT)

**Salman Andreas**, Aries Muslim, SKom., MMSI

Penulisan Ilmiah, Fakultas Ilmu Komputer, 2007

Universitas Gunadarma

<http://www.gunadarma.ac.id>

kata kunci :

Abstraksi :

Robot dalam makalah ini bekerja berdasarkan garis putih yang mengenai sensor yang digunakan. Robot ini menggunakan lima sensor garis putih yaitu Photo Reflektor yang dipasang pada bagian depan, belakang, sisi kiri dan sisi kanan. Robot ini juga menggunakan satu IC mikrokontroler AT89S52 yang berfungsi sebagai pusat pengendali. Hasil dari output dari robot ini adalah robot akan bergerak sesuai dengan garis putih yang memantulkan cahaya ke sensornya.

