

ROBOT SEDERHANA BERBASISKAN MIKROKONTROLLER

RUDI HARYADI, Drs. JONIFAN ,MMsi

Penulisan Ilmiah, Fakultas Ilmu Komputer, 2008

Universitas Gunadarma

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

kata kunci :

Abstraksi :

Telah dibuat alat robot sederhana berbasis mikrokontroler. Alat akan bekerja apabila sensor menerima input dari suatu alas apabila alas tersebut menyerap cahaya infrared atau memantulkan cahaya infrared. Jika memantulkan maka robot bergerak ke alas yang menyerap cahaya dan menghindari alas yang memantulkan cahaya. Dan apabila kedua sensor dalam kondisi tidak menerima cahaya maka robot akan bergerak maju kedepan. robot ini mempunyai dua sensor yang diletakkan dibawah badan robot, yang berfungsi membaca input yang masuk apabila sensor kanan diserap cahayanya oleh suatu benda maka robot bergerak kekanan dan apabila sensor kiri diserap cahayanya oleh suatu benda maka robot bergerak kekiri. kejadian tersebut terus berulang sampai kedua sensor mendapatkan pantulan cahaya infrared maka robot tidak bergerak (diam). Jadi, robot bergerak mengikuti suatu alas yang menyerap cahaya. Sebagai contoh alas hitam ataupun warna lain yang berfungsi menyerap cahaya yang masuk (alas tersebut dapat membuat photo transistor menjadi cut-off). Maka robot dapat bergerak Maju, Kanan, dan Kekiri. Motor berfungsi untuk menggerakkan kaki robot dan mikrokontroler untuk memberikan logika yang masuk kedalam IC motor. Daftar Pustaka (2006-2008)