

ROBOT LINE TRACKER DENGAN PENGINDERAAN MENGUNAKAN PHOTO REFLEKTOR

Yudha Permana, Dr, Tb. Maulana Kusuma, SKom.,

Penulisan Ilmiah, Fakultas Ilmu Komputer, 2007

Universitas Gunadarma

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

kata kunci : robot, mikrokontroler, sensor

Abstraksi :

Robot dalam makalah ini bekerja berdasarkan garis putih yang mengenai sensor yang digunakan. Robot ini menggunakan empat 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. serta didukung oleh dua buah motor DC yang berfungsi sebagai penggerak robot sesuai alur perintah yang sudah diprogram dalam IC mikrokontroler. Hasil dari output dari robot ini adalah robot akan bergerak sesuai dengan garis putih yang memantulkan cahaya ke sensornya.