

# **APLIKASI ROBOT SEDERHANA MENGGUNAKAN PORT PARALEL**

**WAN WARDOYO, ATIT PRATIWI, SKOM,MMSI**

Penulisan Ilmiah, Fakultas Ilmu Komputer, 2006

Universitas Gunadarma

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

kata kunci : delphi

Abstraksi :

Motor DC dapat dikendalikan computer ( PC ) melalui parallel port. Untuk dapat mengendalikannya, motor dc ini perlu dihubungkan sedemikian rupa dengan relay, transistor dan resistor. Pengembangan dari rangkaian pengendali motor DC ini dapat berupa sebuah robot berjalan. Pada robot ini kami menggunakan dua buah motor DC dan enam buah roda, tiga roda untuk tiap sisi , dimana tiap motor dc dihubungkan dengan roda tengah. Program yang kami gunakan untuk mengendalikan robot ini dibuat dengan menggunakan bahasa pemrograman Delphi. Melalui program ini robot kami dapat bergerak ke 8 arah. Perbelokan robot ini menggunakan prinsip perbelokan sebuah tank, dimana ketika membelok roda disatu sisi berputar sedang disisi yang lain diam.