

# RANCANG BANGUN ROBOT PEMINDAH BENDA DENGAN PENJEJAK GARIS

Erik Haritman<sup>1</sup>

Yoyo Somantri<sup>1</sup>

<sup>1</sup>Jurusan Pendidikan Teknik Elektro FPTK UPI

## **Abstrak**

Robot cerdas ini dirancang untuk memindahkan benda dari satu titik ke titik yang lainya seperti halnya manusia, robot ini bergerak berdasarkan garis pandu yang dibaca oleh pasangan sensor Photo diode dan LED merah, dengan dua buah motor DC sebagai penggerak roda yang kecepatanya diatur dengan PWM, dan dua buah motor DC sebagai penggerak mekanisme pencapit benda. Untuk pemrograman robot secara keseluruhan menggunakan *finite state machine* dengan bahasa C sebagai penerjemah algoritmanya. Untuk *compiler* dan media editor menggunakan *codevisionAVR*.

**Kata Kunci:** Robot, garis pandu, photodiode, Algoritma.