

### Komponen-Komponen Pembentuk Line Follower

Untuk membuat sebuah robot Line Follower digital , dibutuhkan beberapa komponen seperti:

- Raspberry Pi 3



Raspberry ini merupakan komponen utama dalam pembuatan line follower. Sebagai kontroler, Raspi ini berfungsi untuk memproses program yang kita buat, mengolah data input dari sensor lalu mengirim outputnya ke aktuator dll

- Driver Motor



Driver Motor merupakan modul untuk driver motor DC yang berfungsi untuk mengontrol kecepatan perputaran dari motor DC. Selain mengontrol kecepatan, driver ini juga berfungsi untuk mengubah arah perputaran motor DC .

- Sensor Inframerah



Sensor Inframerah ini berfungsi untuk mendeteksi benda Ketika sinar infrared yang dipancarkan sensor ini terhalang oleh suatu benda

- Gearbox



Fungsi dari gearbox adalah untuk menyesuaikan daya dari motor DC sekaligus dapat memperbesar daya motor yang sebenarnya

- Baterai



Fungsi dari baterai disini adalah untuk memberikan daya ke beberapa komponen seperti driver motor, sensor, dll

- Battery Holder



Fungsi dari Battery holder tak lain dan tak bukan sebagai wadah penyimpanan baterai agar daya baterai dapat terhubung

- Power Bank



Fungsi dari power bank adalah sebagai daya utama untuk menyalakan Raspberry Pi ketika tidak menggunakan charger.

Kabel Jumper



Fungsi dari kabel jumper adalah untuk menghubungkan antar komponen line follower

- Breadboard



Fungsi dari breadboard adalah sebagai papan penghubung antara satu komponen ke komponen lainnya.

- Kerangka



Fungsi dari kerangka adalah sebagai tempat untuk menyimpan/menempelkan komponen-komponen penyusun line follower