Komponen yang dibutuhkan untuk membuat robot line follower

Wahyu Esya N - 6702194052 - D3TK 43 02



1. Raspberry Pi 3 atau Arduino

Sebagai otak robot line follower. Dimana raspi/Arduino akan melakukan program yang telah dibuat untuk menggerakan berbagai alat lainnya seperti sensor, motor driver,dll. Jika menggunakan raspi membutuhkan power bank untuk menyalakannya.



2. Baterai

Tergantung fungsi yang diingikan bateri bisa optional. Bateri berfungsi memberikan daya ke Motor Driver, dynamo dan sensor infrared



3. Motor Driver

Motor Driver berfungsi untuk mengontrol kecepatan serta arah perputaran Motor DC.



4. Gearbox

Befungsi untuk menyesuaikan daya dari motor yang berputar. Gearbox juga merupakan alat pengubah daya dari motor yang berputar menjadi tenaga yang lebih besar



5. Sensor Inframerah

Sensor yang mendeteksi benda Ketika cahaya inframerah terhalang oleh benda.



6. Chassis

Kerangka tempat untuk menempelkan semua komponen seperti raspi/Arduino, sensor, gearbox, dll



7. Battery Holder

Sebagai tempat untuk menyimpan baterai yang akan disambungkan ke motor driver



8. Kabel Jumper

Berfungsi untuk menyambungkan satu komponen ke komponen lainnya. Jumper yang dibutuhkan adalah male to male, male to female, female to female.



9. BreadBoard

Berfungsi menyambungkan komponen utama seperti raspi/Arduino ke komponen lainnya seperti sensor.



 ${\bf Sumber: \underline{https://medium.com/bisa-ai/komponen-dan-cara-membuat-line-follower-\underline{robot-5614ff8c4c09}}$