

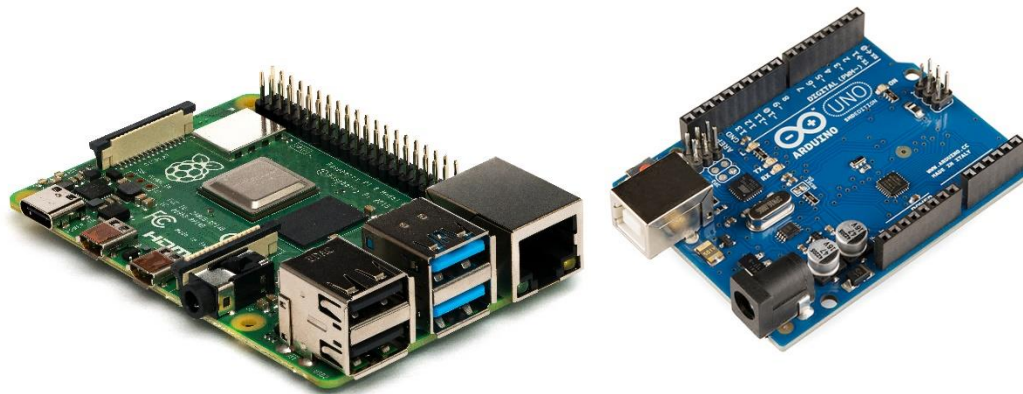
Komponen yang dibutuhkan untuk membuat robot line follower

Wahyu Esha 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 menggerakkan berbagai alat lainnya seperti sensor, motor driver, dll. Jika menggunakan raspi membutuhkan power bank untuk menyalakannya.



2. Baterai

Tergantung fungsi yang diinginkan baterai bisa optional. Baterai berfungsi memberikan daya ke Motor Driver, dynamo dan sensor infrared



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.



Sumber : <https://medium.com/bisa-ai/komponen-dan-cara-membuat-line-follower-robot-5614ff8c4c09>