Assignment PB 01 - Pengenalan Sistem Kendali

1. Controller : menjalankan program, menerima dan mengolah setiap informasi dari input sensor, dan mengirim dan mengendalikan output pada actuator, indikator, atau audio.
2. Actuator : menggerakkan robot
3. Sensor : sebagai indera pendeteksi
4. Baterai : untuk menghidupkan robot akan bekerja dengan baik
5. Kabel : sebagai saraf yang menjadikan sebagai jalan untuk input dan output
6. Frame : sebagai penyangga antara servo pada robot.
7. Chassis : untuk badan robot
8. Support : komponen pendukung terbentuknya robot