**LAPORAN UJI KOMPETENSI 2 ROBOTIKA**

**PROJEK ROBOT LIGHT FOLLOWER MENGGUNAKAN“SENSOR LDR ”**



**KELOMPOK: ROBOT HOK HAK HOK HE**

1. (20210120004) Muhammad Novian

2. (20210120123) Alfrida Nanda

3. (20210120132) Muhamat Sholeh

**2023/2024**

**UNIVERSITAS MUHAMMADIYAH YOGYAKRATA**

1. **Pendahuluan**

Robot Pengikut Cahaya merupakan suatu bentuk robot bergerak otonom yang mempunyai misi mengikuti suatu sumber cahaya yang telah ditentukan. Robot ini juga nantinya dapat dikembangkan menjadi suatu robot line follower

1. **Komponen Yang Digunakan**
2. **Arduino UNO**

Papan pengembangan mikrokontroler yang populer dan banyak digunakan dalam berbagai proyek elektronika. Papan ini dirancang untuk membuat pengembangan dan prototyping elektronika lebih mudah bagi pemula maupun profesional.

1. **Sensor LDR**

Digunakan sebagai detector Cahaya ataunpengukutr besaran konversi cahaya

1. **Driver Motor HW-130**
2. **Motor dan roda**

Jenis motor listrik yang mengubah energi listrik menjadi gerakan mekanis dengan menggunakan arus searah.

1. **KABEL JUMPER**

Kabel pendek dengan konektor di setiap ujungnya, biasanya digunakan untuk menghubungkan komponen elektronik atau sirkuit.

1. **BATERAI**

Merupakan sebuah alat yang dapat merubah energi kimia yang disimpannya menjadi energi Listrik yang kemudian akan digunakan oleh suatu perangkat Elektronik.

1. **SAKLAR**

Saklar atau switch merupakan komponen yang berfungsi atau menyambungkan atau memutus aliran listrik pada suatu penghantar

1. **Langkah pembuatan Robot**
2. **Langkah Operasional**
3. **Evaluasi dan pengembangan**
4. **Kesimpulan**

1. **Lampiran dan foto**