

FAKULTAS TEKNOLOGI INFORMASI UNIVERSITAS STIKUBANK (UNISBANK)

SEMARANG

Program Studi : Teknik Informatika

Tugas Akhir Sarjana Komputer

Semester Ganjil Tahun 2020

PERANCANGAN ROBOT DUNG-DUNG LIGHT FOLLOW

DENGAN ARDUINO

Elizabeth Jovanka Radjawane

15.01.53.0097

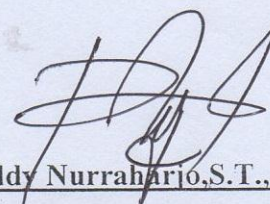
20166

ABSTRAK

Sebuah robot pencari cahaya dibuat robot yang bergerak menuju kepada cahaya yang paling terang yang mengenai permukaan rangka robot. Sensor yang digunakan untuk mengukur level kecerahan cahaya adalah LDR, light dependent resistor, yang terpasang di tiga titik rangka robot (lihat disain mekanik). Metode yang digunakan adalah membandingkan nilai tegangan keluaran dari rangkaian LDR yang adalah representasi dari level kecerahan cahaya, kemudian robot akan menuju ke titik sensor LDR yang menerima level kecerahan cahaya terbesar.

Kata kunci : Robot , Sensor LDR, Cahaya , resistor

Pembimbing



(Eddy Nurraharjo, S.T., M.Cs.)

NIDN: 0628127301

ABSTRAK

A light-seeking robot made by a robot that moves towards the brightest light associated with the robot's surface. The sensor used to measure the installed level is the LDR, the light dependent resistor, which is installed in the three robot frame points (see mechanical design). The method used is to compare the value of the voltage released from the LDR circuit which is a representation of the level of light intelligence, then the robot will go to the LDR sensor point that receives the greatest level of light intelligence.

Keywords: *Robot, LDR Sensor, Light, resistor*