

HIGH SPEED LINE FOLLOWER

TUGAS AKHIR

Diajukan Sebagai Salah Satu Syarat Untuk Memperoleh

Gelar Sarjana Teknik Elektro



Disusun oleh :

Nama : Puguh Jatmiko Krisna Aji

No.Mahasiswa : 04524069

JURUSAN TEKNIK ELEKTRO

FAKULTAS TEKNOLOGI INDUSTRI

UNIVERSITAS ISLAM INDONESIA

YOGYAKARTA

2012

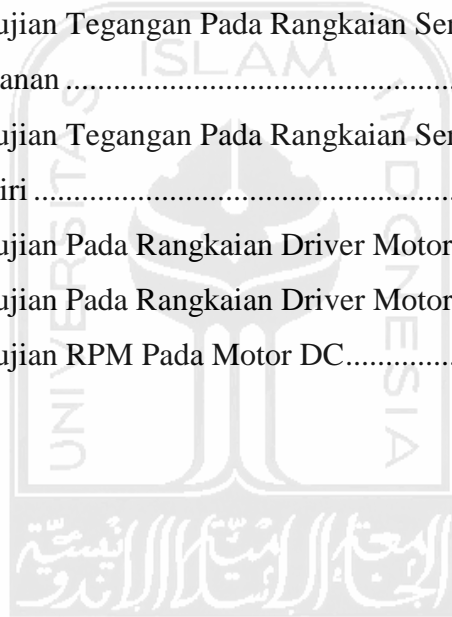
DAFTAR ISI

| | Halaman |
|---|----------------|
| HALAMAN JUDUL | |
| LEMBAR PENGESAHAN PENGUJI | ii |
| LEMBAR PENGESAHAN PEMBIMBING | iii |
| ABSTRAK..... | iv |
| HALAMAN PERSEMBAHAN | v |
| MOTTO..... | vi |
| KATA PENGANTAR..... | vii |
| DAFTAR ISI..... | viii |
| DAFTAR TABEL..... | ix |
| DAFTAR GAMBAR..... | x |
| BAB I PENDAHULUAN | |
| 1.1 Latar Belakang Masalah | 1 |
| 1.2 Rumusan Masalah..... | 2 |
| 1.3 Batasan Masalah | 2 |
| 1.4 Tujuan Penulisan | 2 |
| 1.5 Metodologi Penelitian | 3 |
| 1.6 Sistematika Penulisan | 3 |
| BAB II TINJAUAN PUSTAKA..... | |
| 2.1 Pendahuluan..... | 6 |
| 2.2 Sensor Photodiode | 9 |
| 2.3 Infra Merah (LED)..... | 11 |
| 2.4 Multiplexer | 13 |
| 2.5 Motor DC..... | 14 |
| 2.6. Mikrokontroler ATmega16 | 15 |
| 2.6.1 Deskripsi PinATmega16 | 18 |
| 2.7 Kontrol PID (<i>Proportional-Integral-Derivative</i>) | 21 |

| | |
|---|----|
| BAB III PERANCANGAN SISTEM..... | |
| 3.1 Perencanaan | 23 |
| 3.2 Sistem Sensor..... | 28 |
| 3.3 Mikrokontroler ATmega16 | 29 |
| 3.4 Driver Penggerak Motor DC | 31 |
| 3.5 Rangkaian Regulator | 32 |
| 3.6 Perancangan dan Pembuatan Perangkat Lunak | 33 |
| 3.6.1 Basic Compiler AVR | 33 |
| 3.6.2 Algoritma Kontrol PID..... | 34 |
| BAB IV PENGUJIAN DAN ANALISIS KINERJA SISTEM | |
| 4.1 Metode Pengujian | 40 |
| 4.2 Pengujian dan Analisa Sistem Kerja Sensor..... | 40 |
| 4.3 Pengujian dan Analisa Rangkaian Mikrokontroler | 42 |
| 4.4 Pengujian dan Analisa Rangkaian Driver Motor..... | 43 |
| 4.5 Pengujian dan Analisa Motor DC..... | 44 |
| BABV PENUTUP..... | |
| 5.1 Kesimpulan..... | 46 |
| 5.2 Saran-saran | 47 |
| DAFTAR PUSTAKA | |
| LAMPIRAN..... | |

DAFTAR TABEL

| | Halaman |
|---|---------|
| Tabel 2.1 Fungsi Khusus PORT B ATmega16..... | 17 |
| Tabel 2.2 Fungsi Khusus PORT C ATmega16..... | 17 |
| Tabel 2.3 Fungsi Khusus PORT D ATmega16 | 18 |
| Tabel 4.1 Hasil Pengujian Tegangan Pada Rangkaian Sensor Depan | 39 |
| Tabel 4.2 Hasil Pengujian Tegangan Pada Rangkaian Sensor Samping Kanan | 39 |
| Tabel 4.3 Hasil Pengujian Tegangan Pada Rangkaian Sensor Samping Kiri | 40 |
| Tabel 4.4 Hasil Pengujian Pada Rangkaian Driver Motor | 42 |
| Tabel 4.4 Hasil Pengujian Pada Rangkaian Driver Motor DC | 43 |
| Tabel 4.5 Hasil Pengujian RPM Pada Motor DC..... | 43 |



DAFTAR GAMBAR

| | Halaman |
|--|---------|
| Gambar 2.1 Photodioda..... | 10 |
| Gambar 2.2 kurva Karakteristik Photodioda..... | 11 |
| Gambar 2.3 Rangkaian Pengkondisi Sinyal Dari Photodioda..... | 11 |
| Gambar 2.4 Infra Merah (LED) | 12 |
| Gambar 2.5 Multiplekser..... | 14 |
| Gambar 2.6 Konstruksi Motor DC..... | 15 |
| Gambar 2.7 Block Diagram Fungsional ATmega16 | 17 |
| Gambar 2.8 Konfigurasi Pin ATmega16 | 18 |
| Gambar 2.9 Blok Diagram Pada Kendali PID | 23 |
| Gambar 3.1 Rancangan Robot Tamapak Atas | 24 |
| Gambar 3.2 Rancangan Robot tampak Samping..... | 25 |
| Gambar 3.3 Block Diagram High Speed Line Follower..... | 25 |
| Gambar 3.4 Flowchart High Speed Line Follower | 26 |
| Gambar 3.5 Konfigurasi posisi sensor | 27 |
| Gambar 3.6 Posisi Sensor Pada Lintasan | 28 |
| Gambar 3.7 Skema Rangkaian Sensor Depan..... | 29 |
| Gambar 3.8 Skema Rangkaian Sensor Samping..... | 30 |
| Gambar 3.9 Skema Rangkaian Sistem Minimum ATmega16..... | 31 |
| Gambar 3.10 Skema Rangkaian Mosfet..... | 32 |

Gambar 3.11 Skema Rangkaian LM2576 34

Gambar 3.12 Ilustrasi Penempatan Aksi Kontrol P-I-D..... 35

Gambar 3.13 Ilustrasi Pemberian Bobot Sensor 36

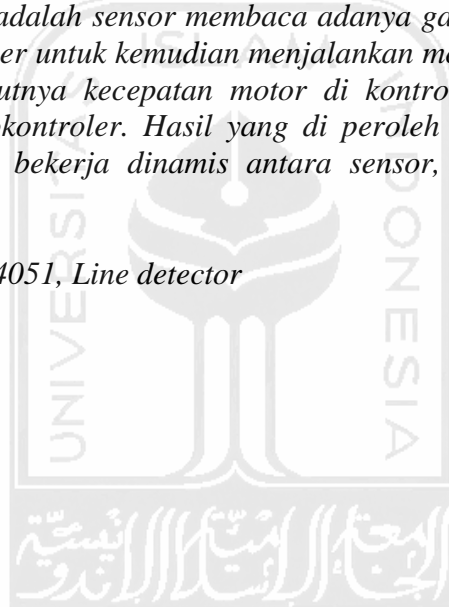
Gambar 3.14 Flowchart Algoritma Untuk Perancangan PID..... 40



ABSTRAK

Secara sederhana, robot high speed line follower adalah robot yang dapat bergerak mengikuti garis secara otomatis. Kemajuan ilmu pengetahuan dan teknologi telah mendorong manusia untuk berusaha mengatasi segala permasalahan yang timbul di sekitarnya. Keterbatasannya untuk terjun langsung melakukan proses pengendalian karena jauh, banyaknya plant yang dikendalikan dan membutuhkan waktu yang lama, lambat laun telah dapat diatasi dengan ditemukannya teknologi-teknologi baru, salah satunya adalah sistem gerak pada Robot pengikut garis (Line Follower). Robot ini menggunakan ATmega16 sebagai sistem pengendali utama dengan algoritma PID didalamnya. Kendali ini di dukung mux 4051 dan 12 sensor garis. Cara kerja robot ini adalah sensor membaca adanya garis yang kemudian di proses didalam mikrokontroler untuk kemudian menjalankan motor dc yang terhubung pada driver motor. Selanjutnya kecepatan motor di kontrol oleh algoritma PID yang tertanam pada mikrokontroler. Hasil yang di peroleh dari perancangan robot ini adalah sistem dapat bekerja dinamis antara sensor, mikrokontroler, dan driver motor.

Keyword : PID, mux 4051, Line detector



BAB I

PENDAHULUAN

1.1 Latar Belakang Masalah

Secara sederhana, robot *line follower* adalah robot yang dapat bergerak mengikuti garis secara otomatis. Kemajuan ilmu pengetahuan dan teknologi telah mendorong manusia untuk berusaha mengatasi segala permasalahan yang timbul di sekitarnya. Keterbatasannya untuk terjun langsung melakukan proses pengendalian karena jauh, banyaknya *plant* yang dikendalikan dan membutuhkan waktu yang lama, lambat laun telah dapat diatasi dengan ditemukannya teknologi-teknologi baru, salah satunya adalah sistem gerak pada Robot pengikut garis (*Line Follower*). Sistem penggerak ini menggunakan motor DC digunakan untuk menjalankan Robot Pengikut Garis (*Line Follower*). Motor DC merupakan penggerak utama Robot ini. Prinsip dasar dari motor arus searah adalah jika sebuah kawat berarus diletakkan melintang di antara dua kutub magnet, maka pada kawat itu akan bekerja suatu gaya yang menggerakkannya. Dengan ini, kecepatan putar dari motor DC dapat diatur sesuai kebutuhan. Dalam hal ini dikehendaki perlambatan. Jadi motor DC akan bergerak sesuai dengan garis yang telah ditentukan, dan akan bergerak ketika ada masukan dari sensor photodiode.

1.2 Rumusan Masalah

Bagaimana melakukan perancangan dan realisasi sistem gerak robot line follower menggunakan motor DC berbasis mikrokontroller Atmega16 dengan sensor photodioda sehingga dihasilkan kecepatan maksimum robot *line follower*.

1.3 Batasan Masalah

Berikut adalah hal-hal yang menjadi batasan masalah pembuatan Tugas Akhir ini:

1. Mikrokontroler yang digunakan adalah ATmega16 sebagai sistem pemrosesan kontrol untuk semua sistem.
2. Algoritma pemrograman control yang digunakan adalah PID.
3. Sensor yang digunakan adalah photodioda 5mA sebanyak 12 buah dengan LED sebagai *transmitter*.

1.4 Tujuan Penulisan

Tujuan yang akan dicapai dalam penulisan Tugas Akhir ini adalah membangun sebuah mekanisme robot *line follower* untuk dapat menghasilkan kecepatan robot *line follower* yang maksimum.

1.5 Metodologi Penelitian

Metodologi Penelitian dalam tugas akhir ini akan dilakukan dengan tahapan berikut :

1. Studi literatur, yaitu mengumpulkan data dengan cara mempelajari literatur/buku, artikel yang berkaitan dengan topik tugas akhir. Termasuk artikel dan data dari internet.
2. Perancangan, yaitu merancang sistem berdasarkan teori yang diperoleh saat studi literatur dan menguji sistem agar dapat dianalisis dan diambil kesimpulan.
3. Merancang *software* dengan algoritma kontrol PID.
4. Analisis hasil yang telah dilakukan.

1.6 Sistematika Penulisan

Dari hasil penelitian yang telah dilaksanakan, sistematika penulisan laporannya adalah sebagai berikut:

BAB I PENDAHULUAN

Bab pendahuluan berisi tentang Latar Belakang Masalah, Maksud dan Tujuan, Batasan Masalah, Perumusan Masalah, Metode Penelitian, serta Sistematika Penulisan pada Laporan Tugas Akhir.

BAB II TINJAUAN PUSTAKA

Bab studi pustaka membahas tentang penelitian yang telah dilakukan sebelumnya dan penjelasan secara terperinci mengenai teori-teori yang digunakan sebagai landasan untuk pemecahan masalah.

BAB III PERANCANGAN SISTEM

Berisi pembahasan tentang perancangan perangkat keras yang meliputi sensor sebagai media pendeteksi lintasan, mikrokontroler sebagai kendali utamanya dan program untuk mengontrol aksi gerak mekanis robot di lintasan.

BAB IV PENGUJIAN, ANALISIS DAN PEMBAHASAN

Bagian ini menjelaskan tentang pengujian dan analisa terhadap hasil pengamatan dari sistem yang telah dibuat.

BAB V PENUTUP

Bab penutup membahas tentang kesimpulan dan saran-saran yang menunjang agar alat tersebut dapat berkerja lebih optimal, sehingga tugas akhir ini dapat dikembangkan lebih lanjut, dengan harapan dapat digunakan untuk mendukung penerapannya dalam kehidupan masyarakat



BAB II

TINJAUAN PUSTAKA

2.1 Pendahuluan

Eko Prasetyo, 2010. "SISTEM GERAK ROBOT LINE FOLLOWER MENGGUNAKAN MOTOR DC BERBASIS MIKROKONTROLER ATmega8535 DENGAN SENSOR PHOTODIODA" Sistem yang dirancang terdiri atas perangkat keras dan perangkat lunak. Perangkat keras terdiri atas mikrokontroler Atmega8535, rangkaian LCD (*Liquid Crystal Display*), motor DC dan *driver* motor DC IC L293D, sensor photodiode. Perangkat lunak mikrokontroler dalam penelitian ini dibuat dengan menggunakan bahasa *c*. Sistem ini bekerja setelah ditekannya tombol pengatur pada mikrokontroler kemudian mikrokontroler menerima data dari pengatur tersebut, dari mikrokontroler akan mengirim data ke *driver* motor DC L293D. Setelah mengirim data ke *driver* motor DC, mikrokontroler mengontrol sistem gerak dari motor DC. Dan mikrokontroler akan mengirim data ke LCD dan akan ditampilkan dalam bentuk karakter huruf dan angka. Sistem ini telah terealisasi dan dapat menggerakkan motor DC sesuai dengan kecepatan yang diinginkan. LCD menampilkan hasil kecepatan motor DC yang bergerak serta mendeteksi sensor yang bekerja.

Muhammad Azhar Alfarezell, 2010. “ *Robot Line Follower Analog*” Dalam penelitian ini akan dibahas mengenai robot *Line Follower*. Robot ini merupakan salah satu bentuk robot beroda yang memiliki komponen utama diantaranya, seperti resistor, dioda, transistor, Led yang dirangkai untuk menghasilkan jenis kendaraan yang berjalan secara otomatis dengan kecepatan tertentu mengikuti garis. Di dalam rangkaian *Line Follower* terdapat 3 bagian utama, yaitu bagian sensor, komparator dan *driver*. Untuk bagian sensor digunakan photodiode sebagai sensor cahaya, sedangkan komparatornya menggunakan IC LM 324 sebagai pembanding tegangan dan untuk drivernya digunakan 2 buah motor sebagai penggerak rodanya. Hasil uji coba rangkaian *Line Follower* ini menunjukkan performa yang mampu berjalan di beberapa medan, diantaranya medan lurus, belok, naik, dan menurun.

Penerapan robot *High Speed Line follower* robot ini sendiri dalam kehidupan nyata adalah untuk pengendalian kereta api listrik dalam kota. Kereta api ini dapat berjalan dengan cepat mengikuti lintasan garis yang di lalunya.

Adapun dasar pengoperasian *High Speed Line follower* robot secara lengkap adalah sebagai berikut :

1. Untuk membaca garis, robot dilengkapi dengan sensor optik yang diletakkan di ujung depan dari robot tersebut. Sensor merupakan suatu piranti elektronika yang berfungsi untuk mengubah besaran-besaran fisik

yang ada di alam menjadi besaran elektrik yang dapat dimengerti oleh rangkaian elektronika.

Dari sudut pandang robot, sensor dapat diklasifikasikan dalam dua kategori, yaitu sensor lokal (*on-board*) yang dipasang di tubuh robot, dan sensor global yaitu sensor yang diinstal diluar robot tapi masih dalam lingkungannya dan data sensor global ini dikirim balik ke robot melalui komunikasi nirkabel.

Dalam perancangan sebuah *high speed line follower* robot, sensor merupakan salah satu bagian sistem terpenting. Karena kemampuan robot untuk mengikuti garis, akan tergantung pada aktivitas dan sensitifitas sensornya. Sensor *line follower* robot biasanya menggunakan sensor intensitas cahaya yang difungsikan untuk mendeteksi adanya garis putih pada lapangan dengan warna hitam ataupun mendeteksi garis hitam pada alas berwarna putih. Alasan penggunaan sensor intensitas cahaya yaitu pertimbangan kemudahan pembacaan garis oleh sensor melalui pantulan cahaya yang diterimanya.

Line follower robot biasanya menggunakan sensor intensitas cahaya yang difungsikan untuk mendeteksi adanya garis putih pada lapangan dengan warna hitam ataupun mendeteksi garis hitam pada alas berwarna putih. Alasan penggunaan sensor intensitas cahaya yaitu pertimbangan kemudahan pembacaan garis oleh sensor melalui pantulan

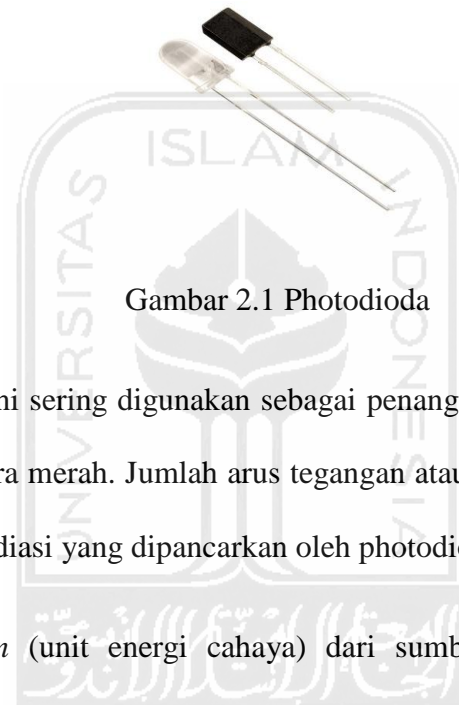
cahaya yang diterimanya. *Photo-reflectors*, *photo-transsistors* ataupun *photo-dioda* merupakan beberapa contoh sensor yang menggunakan intensitas cahaya dan biasa digunakan pada rangkaian sensor *line follower* robot. Kesemuanya pada dasarnya menggunakan prinsip *infra red* atau pantulan dari led.

2. Untuk mengendalikan robot diatas *track*, digunakan beberapa pengendali mekanik, dan yang digunakan disini digunakan motor DC sebagai penggeraknya kemudian menggunakan sebuah pengontrol untuk mengendalikan motor tersebut dengan algoritma dan aturan yang disesuaikan pula.
3. Pengendalian kecepatan sangat bergantung pada batas putaran dan gesekan antara ban robot dengan lantainya. Agar sebuah robot dapat dikatakan sebagai *high speed* maka motor dc yang digunakan harus mempunyai nilai diatas 200 rpm.
4. Ada dua jenis garis yang mampu dibaca oleh *Line follower* robot. Garis putih dan garis hitam. Sesuai dengan *setting* yang ditentukan. Biasanya lebarnya berkisar antara 15 – 25 mm.

2.2 Sensor Photodiode

Dioda yang terbuat dari semikonduktor dengan bahan yang populer adalah silikon atau *gallium arsenide*, dan lain-lain termasuk InSb, *Carbuncle*, PbSe.

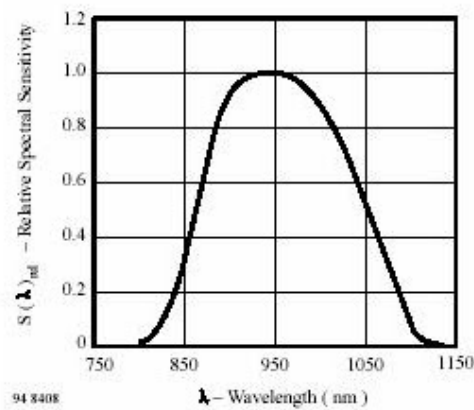
Photodiode Ini (BPW41N) dapat mendeteksi cahaya infra merah dengan panjang gelombang berkisar 800-1100 nm dengan sensitivitas puncak pada panjang gelombang 950 nm sebagaimana ditunjukkan pada gambar di bawah.



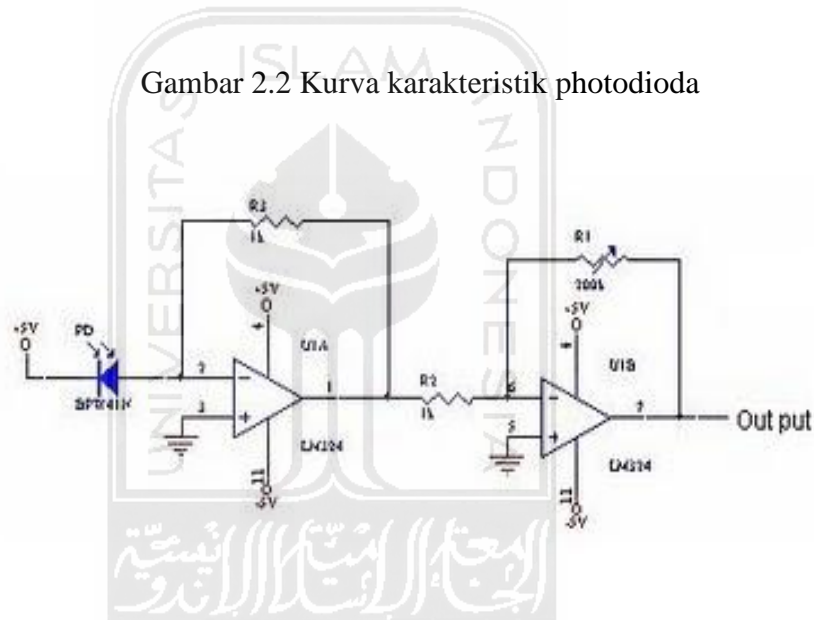
Gambar 2.1 Photodiode

Photodiode ini sering digunakan sebagai penangkap gelombang cahaya yang dipancarkan oleh Infra merah. Jumlah arus tegangan atau listrik yang dihasilkan oleh ukuran tergantung radiasi yang dipancarkan oleh photodiode infra merah.

Sebuah *foton* (unit energi cahaya) dari sumber cahaya diserap, hal ini menghasilkan elektron dan menghasilkan sepasang pembawa muatan tunggal. Arah arus yang melalui semikonduktor berlawanan dengan gerakan pembawa muatan. Arus yang berada dalam *Photodiode* digunakan untuk mengumpulkan *foton* (seperti arus atau tegangan) mengalir / terbentuk di bagian elektroda.



Gambar 2.2 Kurva karakteristik photodiode

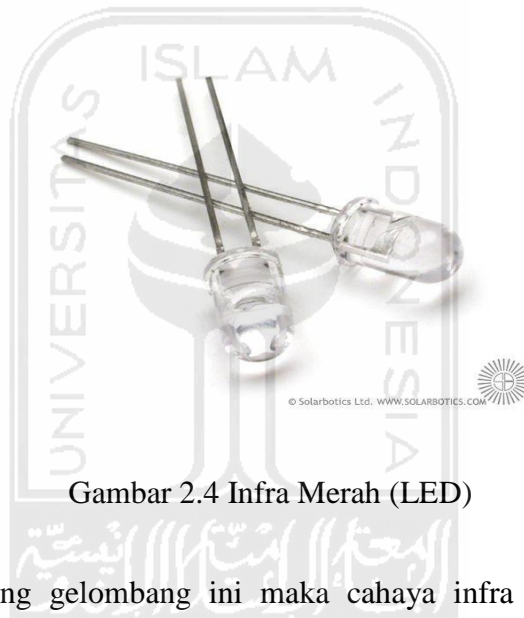


Gambar 2.3 Rangkaian Pengkondisi Sinyal dari Photodiode

Rangkaian ini digunakan sebagai konverter arus ke tegangan dengan faktor dari 1000 kali (diatur oleh R3) karena berbagai photodiode arus balik dari 1 sampai 100 UA output dari U1A adalah berkisar dari -1 sampai -100 mV. Tegangan negatif ini kemudian diperkuat lagi oleh rangkaian penguat pembalik dengan nilai sesuai dengan tingkat input kebutuhan, jumlah penguatan dilakukan dengan menyesuaikan nilai R1 potensiometer.

2.3 Infra Merah (LED)

Infra merah ialah sinar elektromagnet yang panjang gelombangnya lebih dari cahaya nampak yaitu di antara 700 nm sampai 1 mm. Sinar infra merah merupakan cahaya yang tidak tampak. Jika dilihat dengan dengan *spektroskop* cahaya maka radiasi cahaya infra merah akan nampak pada *spectrum* elektromagnet dengan panjang gelombang di atas panjang gelombang cahaya merah.



Gambar 2.4 Infra Merah (LED)

Dengan panjang gelombang ini maka cahaya infra merah ini akan tidak tampak oleh mata, namun radiasi panas yang ditimbulkannya masih terasa/dideteksi.

Infra merah dapat dibedakan menjadi tiga daerah yakni:

- *Near* Infra Merah : 0,75 - 1,5 μm
- *Mid* Infra Merah : 1,5 - 10 μm
- *Far* Infra Merah : 10 - 100 μm

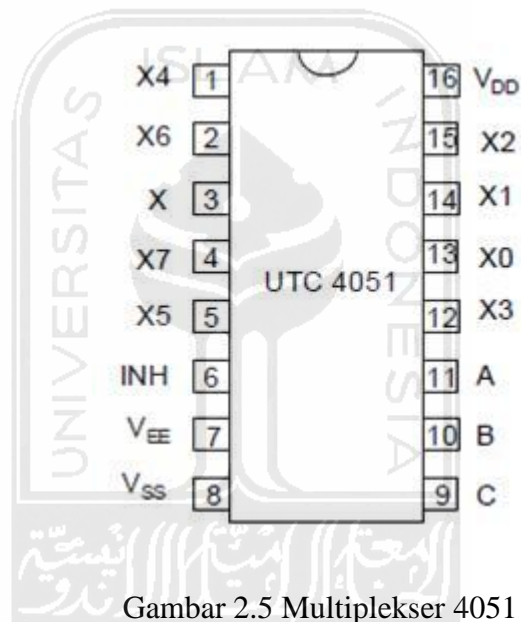
Contoh aplikasi sederhana untuk *far infra red* adalah terdapat pada alat-alat kesehatan. Sedangkan untuk *mid infra red* ada pada alat ini untuk sensor *alarm* biasa dan *near infra red* digunakan untuk pencitraan pandangan malam seperti pada *nightscoop*. Penggunaan infra merah sebagai media transmisi data mulai diaplikasikan pada berbagai peralatan seperti televisi, handphone sampai pada transfer data pada PC. Media infra merah ini dapat digunakan baik untuk kontrol aplikasi lain maupun transmisi data. Sifat-sifat cahaya infra merah:

1. Tidak tampak manusia
2. Tidak dapat menembus materi yang tidak tembus pandang
3. Dapat ditimbulkan oleh komponen yang menghasilkan panas
4. Panjang gelombang pada inframerah memiliki hubungan yang berlawanan atau berbanding terbalik dengan suhu. Ketika suhu mengalami kenaikan, maka panjang gelombang mengalami penurunan.

Komunikasi Infra merah dilakukan dengan menggunakan dioda infra merah sebagai pemancar dan modul penerima infra merah sebagai penerimanya. Untuk jarak yang cukup jauh, kurang lebih tiga sampai lima meter, pancaran data infra merah harus dimodulasikan terlebih dahulu untuk menghindari kerusakan data akibat *noise*.

2.4 Multiplexer

Multiplexer atau disingkat MUX adalah alat atau komponen elektronika yang bisa memilih input (masukan) yang akan diteruskan ke bagian output(keluaran). Pemilihan input mana yang dipilih akan ditentukan oleh signal yang ada di bagian kontrol (kendali) *Select*.

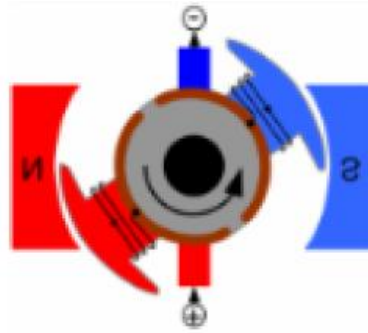


Gambar 2.5 Multiplexer 4051

IC 4051 dapat difungsikan sebagai multiplexer 8 input ke 1 output, dengan menggunakan 3 pin kontrol...yang terdapat pada pin 9, 10 dan 11.

2.5 Motor DC

Motor DC merupakan alat penggerak dari robot. Motor DC memiliki konstruksi yang cukup sederhana, dapat dilihat pada gambar di bawah ini:



Gambar 2.6 Konstruksi Motor DC

Cara kerja dari motor Dc ini adalah pada saat ada arus yang masuk kedalam motor melalui kutub-kutub motor maka akan terjadi momen kopel yang akan memberikan *force* (gaya) untuk memutar motor. Untuk arah putaran motor tergantung dari arah arus yang masuk ke motor.

2.6 Mikrokontroller ATMega16

AVR merupakan seri mikrokontroler CMOS 8-bit buatan Atmel, berbasis arsitektur RISC (*Reduced Instruction Set Computer*). Hampir semua instruksi dieksekusi dalam satu siklus *clock*. AVR mempunyai 32 *register general-purpose*, *timer/counter* fleksibel dengan *mode compare*, *interrupt* internal dan eksternal, serial UART, *programmable Watchdog Timer*, dan *mode power saving*, ADC dan PWM internal. AVR juga mempunyai *In-System Programmable Flash on-chip* yang mengijinkan memori program untuk diprogram ulang dalam sistem menggunakan hubungan serial SPI. ATMega16. ATMega16 mempunyai *throughput* mendekati

1MIPS per MHz membuat disainer sistem untuk mengoptimasi konsumsi daya versus kecepatan proses.

Fitur dasar yang dimiliki Mikrokontroler AVR ATmega16 adalah sebagai berikut :

Fitur-fitur pada mikrokontroler ATmega16 antara lain:

1. Saluran I/O ada 32 buah, yaitu *Port A*, *Port B*, *Port C*, dan *Port D*.
2. ADC 10 bit sebanyak 8 *channel*.
3. CPU yang terdiri dari 32 buah *register*.
4. *Watchdog Timer* dengan osilator internal
5. Dan fitur-fitur lain yang mempermudah dalam penggunaan.
6. Tegangan kerja berkisar 4-5 *Volt*.
7. Memori Flash 8 *Kbytes* untuk program
8. Memori EEPROM 512 *bytes* untuk data
9. Memori SRAM 512 *bytes* untuk data
10. 20 *interrupt*
11. Satu 16-bit *timer* dan dua 8-bit *timer*

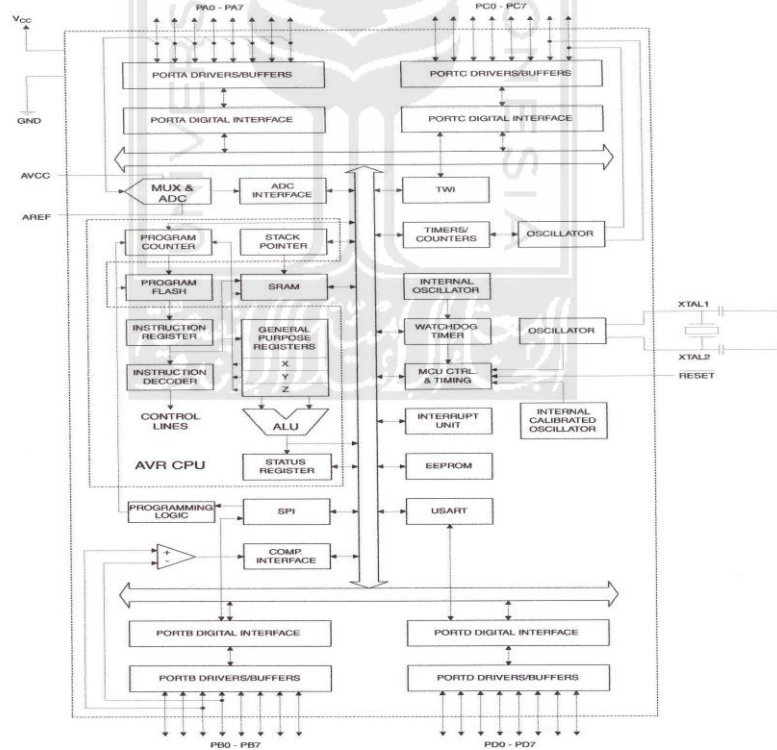
12. Komunikasi serial melalui SPI dan USART

13. Analog komparator

14. 4 I/O PWM

15. Fasilitas *In System Programming* (ISP)

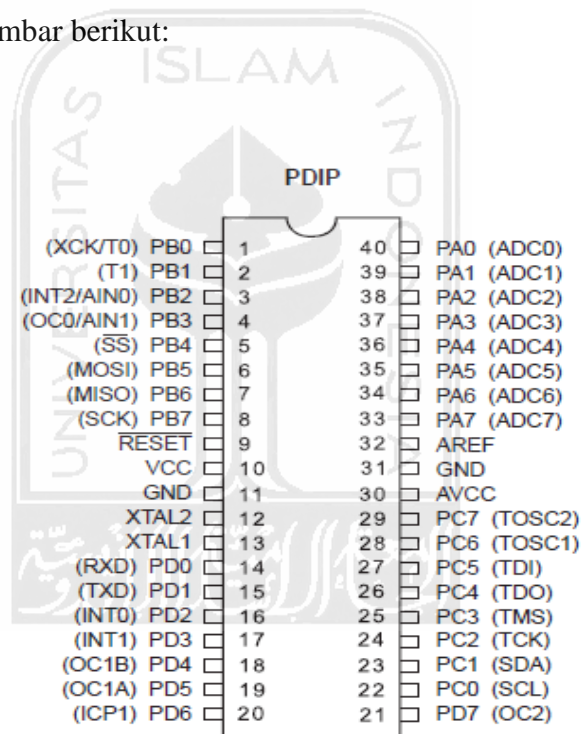
Dengan fitur-fitur seperti diatas, pembuatan alat menggunakan ATmega16 menjadi lebih sederhana dan tidak memerlukan IC pendukung yang banyak. Agar lebih jelasnya dapat dilihat pada gambar dibawah ini:



Gambar 2.7 Blok diagram Funsional ATMega16

2.6.1 Deskripsi Pin ATmega16

ATmega16 memiliki 32 pin yang digunakan untuk input/output, pin-pin tersebut terdiri dari 8 pin sebagai *port* A. 8 pin sebagai *port* B. 8 pin sebagai *port* C. 8 pin sebagai *port* D. Dalam komunikasi serial, maka hanya *port* D yang dapat digunakan kerana fungsi khusus yang dimilikinya. Untuk lebih jelas akan ditunjukkan pada tabel-tabel fungsi khusus *port*. Susunan pin Mikrokontroler ATmega16 diperlihatkan pada gambar berikut:



Gambar 2.8 Konfigurasi Pin ATmega16

- Pin 1 sampai 8 (Port B) merupakan *port* paralel 8 bit dua arah (*input/output*) dan pin fungsi khusus.

Tabel 2.1 Fungsi Khusus Port B ATmega16

| Port Pin | Alternate Functions |
|----------|---|
| PB7 | SCK (SPI Bus Serial Clock) |
| PB6 | MISO (SPI Bus Master Input/Slave Output) |
| PB5 | MOSI (SPI Bus Master Output/Slave Input) |
| PB4 | \overline{SS} (SPI Slave Select Input) |
| PB3 | AIN1 (Analog Comparator Negative Input) OC0 (Timer/Counter0 Output Compare Match Output) |
| PB2 | AIN0 (Analog Comparator Positive Input) INT2 (External Interrupt 2 Input) |
| PB1 | T1 (Timer/Counter1 External Counter Input) |
| PB0 | T0 (Timer/Counter0 External Counter Input) XCK (USART External Clock Input/Output) |

- Pin 9 (Reset) merupakan pin yang digunakan untuk mereset mikrokontroler.
- Pin 10 (VCC) merupakan pin masukan catu daya.
- Pin 11 & 31 (GND) merupakan pin ground.
- Pin 12 (XTAL) & Pin (XTAL1) merupakan pin masukan clock eksternal.
- Pin 14 sampai 21 (Port D) merupakan *port* parallel 8 bit dua arah (*input/output*) dan pin fungsi khusus

Tabel 2.2 Fungsi Khusus Port D ATmega16

| Port Pin | Alternate Function |
|----------|---|
| PD7 | OC2 (Timer/Counter2 Output Compare Match Output) |
| PD6 | ICP1 (Timer/Counter1 Input Capture Pin) |
| PD5 | OC1A (Timer/Counter1 Output Compare A Match Output) |
| PD4 | OC1B (Timer/Counter1 Output Compare B Match Output) |
| PD3 | INT1 (External Interrupt 1 Input) |
| PD2 | INT0 (External Interrupt 0 Input) |
| PD1 | TXD (USART Output Pin) |
| PD0 | RXD (USART Input Pin) |

- Pin 22 sampai 29 (Port C) merupakan *port* paralel 8 bit dua arah (input/output) dan pin fungsi khusus.

Tabel 2.3 Fungsi Khusus Port C ATmega16

| Port Pin | Alternate Function |
|----------|--|
| PC7 | TOSC2 (Timer Oscillator Pin 2) |
| PC6 | TOSC1 (Timer Oscillator Pin 1) |
| PC5 | TDI (JTAG Test Data In) |
| PC4 | TDO (JTAG Test Data Out) |
| PC3 | TMS (JTAG Test Mode Select) |
| PC2 | TCK (JTAG Test Clock) |
| PC1 | SDA (Two-wire Serial Bus Data Input/Output Line) |
| PC0 | SCL (Two-wire Serial Bus Clock Line) |

- Pin 30 (AVCC) merupakan pin masukan tegangan untuk ADC.
- Pin 32 (AREF) merupakan pin masukan tegangan referensi ADC.
- Pin 33 sampai 40 (Port A) merupakan pin I/O dua arah dan pin masukan ADC.

2.7 Kontrol PID (*Proportional–Integral–Derivative*)

Algoritma pengontrolan yang akan di pakai untuk merancang robot *High Speed Line Follower* ini adalah algoritma control PID. Komponen control PID terdiri dari 3 jenis yaitu *Proportional*, *Integratif* dan *Derivatif* . ketiganya dapat dipakai bersamaan ataupun sendiri-sendiri tergantung dari respon yang kita inginkan terhadap suatu *plant*.

1. Kontrol Proporsional

Kontrol P jika $G(s) = k_p$, dengan k adalah konstanta. Jika $u = G(s) \cdot e$ maka $u = K_p \cdot e$ dengan K_p adalah konstanta Proporsional. K_p berlaku sebagai Gain (penguat) saja tanpa memberikan efek dinamik kepada kinerja kontroler. Penggunaan kontrol P memiliki berbagai keterbatasan karena sifat kontrol yang tidak dinamik ini. Walaupun demikian dalam aplikasi-aplikasi dasar yang sederhana kontrol P ini cukup mampu untuk memperbaiki *respon transien* khususnya *rise time* dan *setting time*.

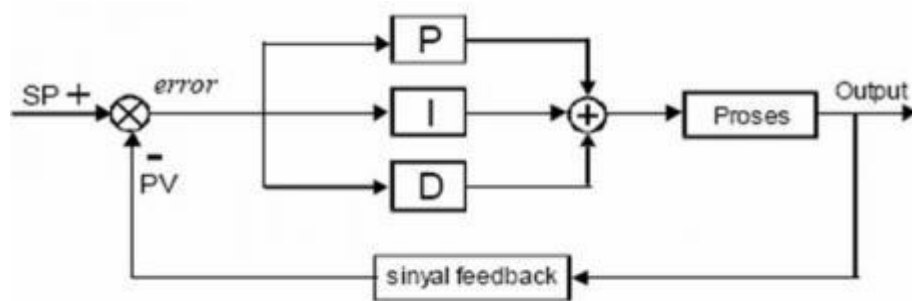
2. Kontrol Integratif jika $G(s)$ adalah kontrol I maka u dapat dinyatakan sebagai $u(t) = [\int e(t) dt] K_i$ dengan K_i adalah konstanta integral, dan dari persamaan diatas, $G(s)$ dapat dinyatakan sebagai $u = K_i \cdot \frac{\Delta e}{\Delta t}$ jika $e(T)$ mendekati konstan (bukan nol) maka $u(T)$ akan menjadi sangat besar sehingga diharapkan dapat memperbaiki error. Jika $e(T)$ mendekati nol maka efek kontrol I ini semakin kecil. Kontrol I dapat memperbaiki sekaligus menghilangkan respon

steady-state, namun memiliki K_i yang tidak tepat dapat menyebabkan respon *transien* yang tinggi sehingga dapat menyebabkan ketidak stabilan sistem. Pemilihan K_i yang sangat tinggi justru dapat menyebabkan output berosilasi karena dapat menambah orde sistem

3. Kontrol Derivatif

Sinyal kontrol u yang dihasilkan oleh kontrol D dapat dinyatakan sebagai $G(s)=s \cdot K_d$ Dari persamaan diatas, nampak bahwa sifat dari kontrol D ini dalam konteks “kecepatan” atau *rate* dari *error*. Dengan sifat ini ia dapat digunakan untuk memperbaiki respon *transien* dengan memprediksi respon yang akan terjadi. Kontrol Derivatif hanya berubah saat ada perubahan *error* sehingga saat *error* statis kontrol ini tidak akan bereaksi, hal ini pula yang menyebabkan kontroler Derivatif tidak dapat dipakai sendiri.

Setelah menggunakan kendali PID artinya kendali ini bertujuan mengolah suatu sinyal kesalahan atau *error*, nilai *error* tersebut diolah dengan formula PID untuk dijadikan suatu sinyal kendali atau sinyal kontrol yang akan diteruskan ke aktuator. Perancangan kendali PID pada robot *line follower* blok diagram umpan balik loop tertutup dapat di lihat pada gambar berikut ini:



Gambar 2.9 Blok Diagram Pada Kendali PID

Dari blok diagram diatas dapat di jelaskan sebagai berikut:

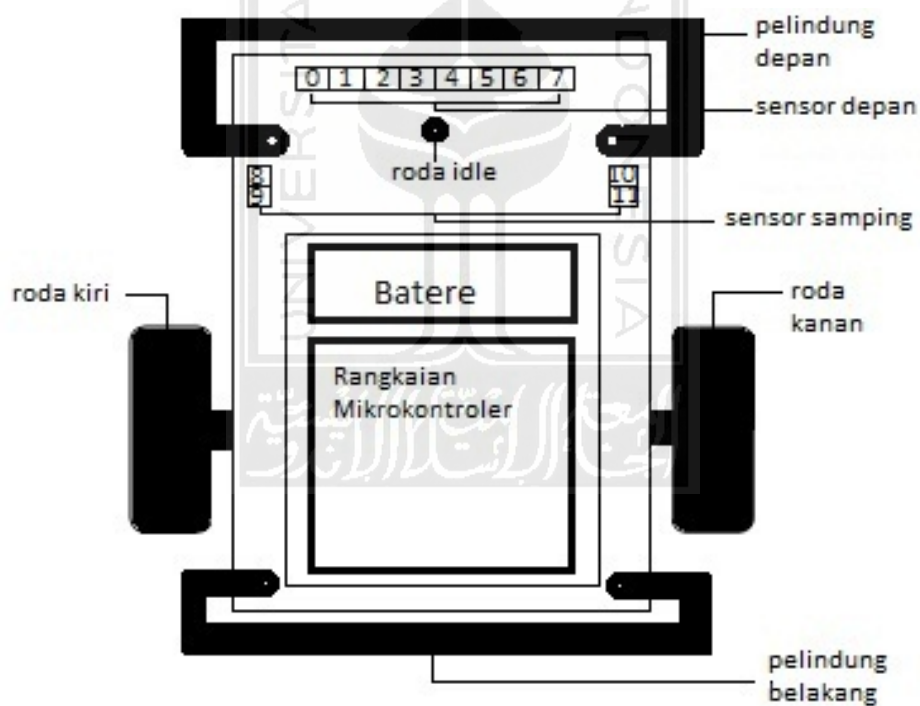
1. SP = *Set point*, secara sederhana, maksudnya ialah suatu parameter nilai acuan atau nilai yang di inginkan.
2. PV = *Present Value*, maksudnya ialah nilai bobot pembacaan sensor saat itu atau variabel terukur yang di umpan balikan oleh sensor (*sinyal feedback* dari sensor).
3. *Error* = nilai kesalahan, ialah *Deviasi* atau simpangan antar variabel terukur atau bobot sensor (PV) dengan nilai acuan (SP)

BAB III

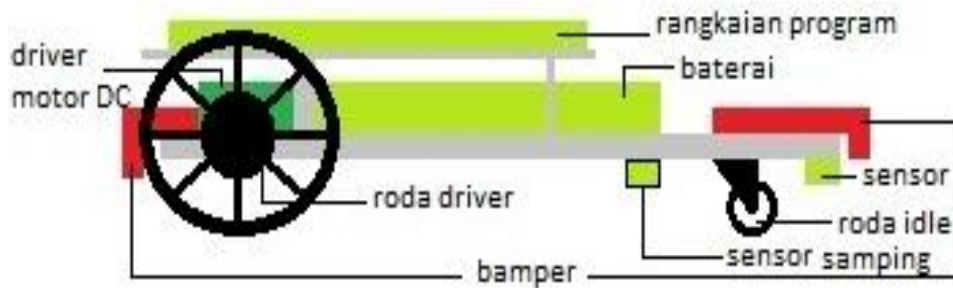
PERANCANGAN SISTEM

3.1 Perancangan

Rancangan robot *High Speed Line Follower* yang rencananya akan dirancang ditunjukkan pada gambar dibawah ini:



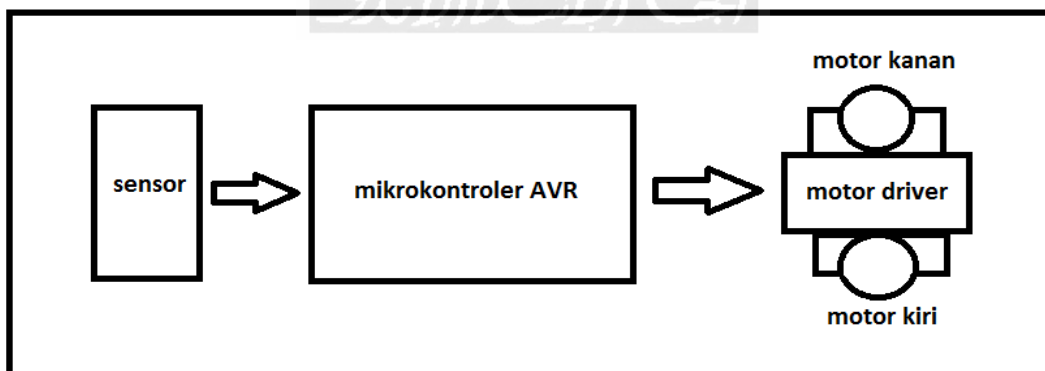
Gambar 3.1 Rancangan Robot Tampak Atas



Gambar 3.2 Rancangan Robot Tampak Samping

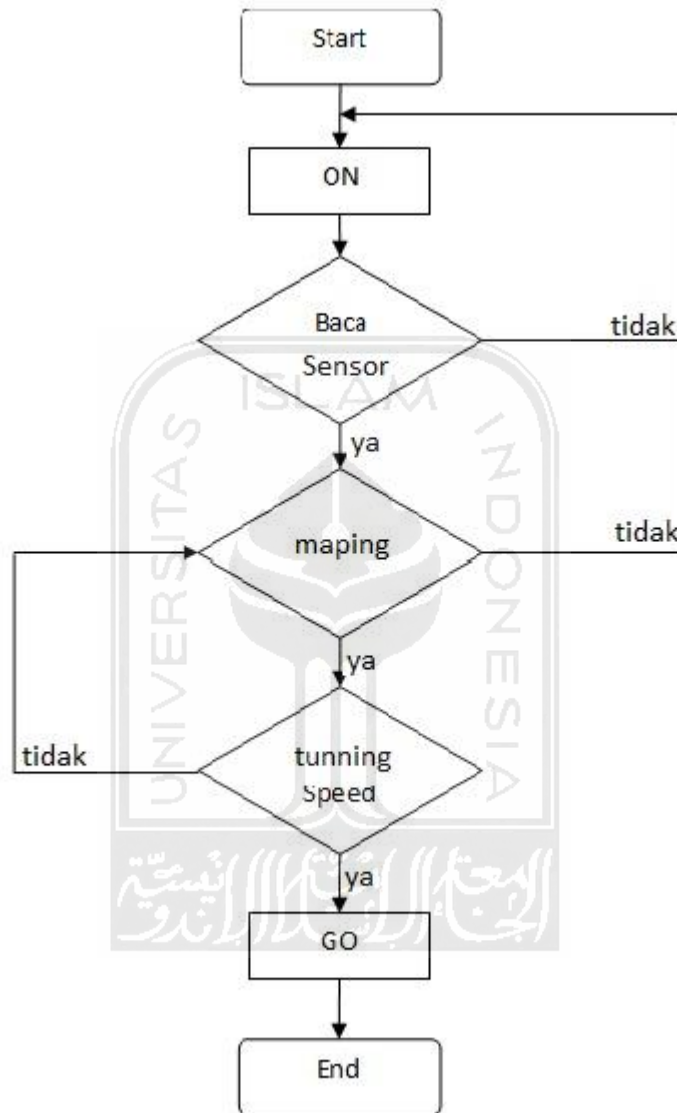
Konstruksi fisik suatu robot menjadi dasar tumpuan dari rangkaian eletronis dan *software* kontroler. Konstruksi fisik *high speed line follower robot* didesain untuk melakukan konsep atau tujuan untuk mengikuti garis. Sehingga hasil konstruksi fisik *high speed line follower robot* juga harus menyesuaikan dengan tujuan seperti tersebut di atas, seperti digunakannya roda karena dibutuhkan suatu perpindahan posisi robot.

Diagram blok robot *high speed line follower* secara keseluruhan dapat di lihat pada gambar berikut ini:



Gambar 3.3 Blok Diagram *high speed line follower*

Adapun sistem kerja alat di tunjukan pada *flowchart* di bawah ini:

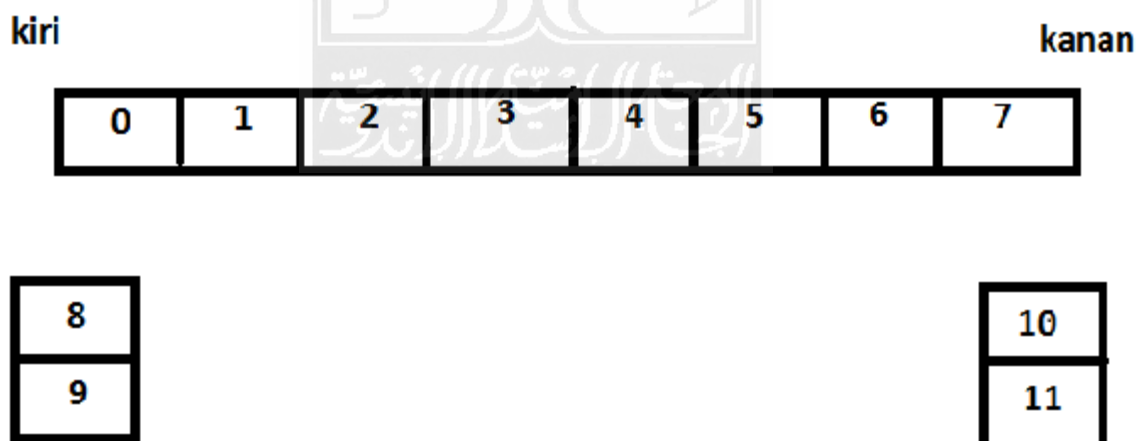


Gambar3.4 *Flowchart High Speed Line Follower*

Robot menggunakan sensor infra merah (IR) untuk mendeteksi garis pembimbing. Masing-masing sensor terdiri dari pasangan *infra red emitting diode* (IRED) sebagai pemancar (Tx) dan photodiode sebagai sensor (Rx).

Jumlah sensor IR yang dipasang terdiri dari 8 buah dipasang sejajar dan 2 buah disamping kanan dan kiri menghadap ke lantai. Keluaran dari sensor masih berupa sinyal analog yang bergantung dari jumlah pancaran sinar infra merah yang dipantulkan dan diterima oleh sensor photodiode. Sensor dipasang pada rangkaian pengkondisi sinyal yang berfungsi sebagai pembanding (komparator), untuk menghasilkan keluaran berupa logika “0” dan “1”. Keluaran dari rangkaian ini dihubungkan ke mikrokontroler ATmega16.

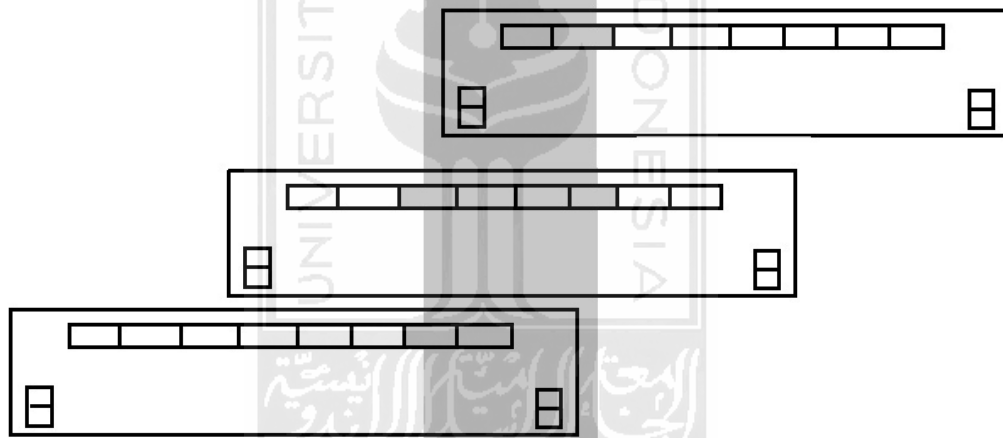
Konfigurasi pasangan sensor adalah sebagai berikut:



Gambar 3.5 Konfigurasi Posisi Sensor

Mulai dari kiri ke kanan, sensor diberi nama 0,1,2,3,4,5,6,7. Kemudian sensor 8,9,10,11 berada disamping kiri dan kana robot. Pemakaian sensor IR pada robot ini di asumsikan bahwa, jika sensor berada pada garis, hal ini adalah garis hitam, maka keluaran dari sensor berlogika ‘1’ dan jika sensor tidak berada pada pada garis, dalam hal ini latar berwarna putih, maka keluaran sensor akan berlogika ‘0’.

Pemasangan sensor yang tampak seperti pada gambar tampak atas, maka kemungkinan posisi sensor adalah:

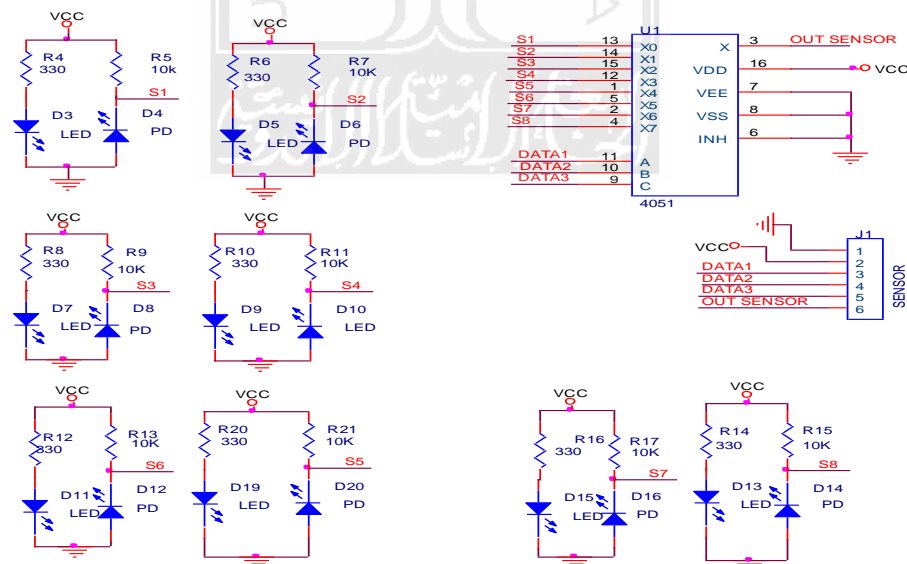


Gamabar 3.6 Posisi Sensor Pada Lintasan

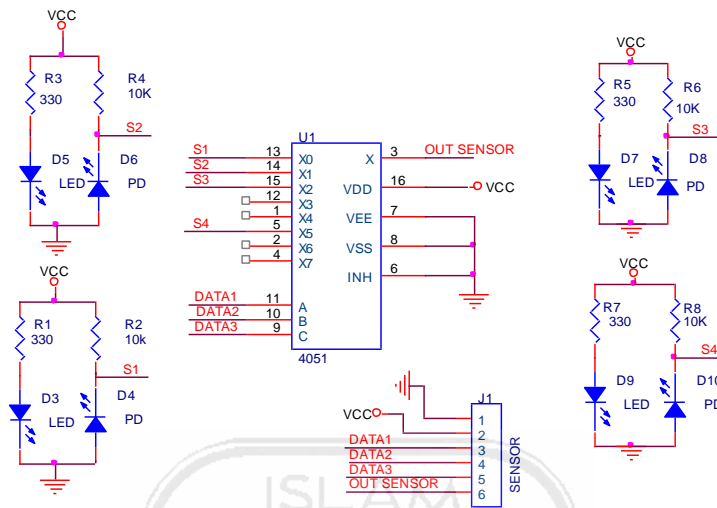
Mikrokontroler sebagai sistem navigasi dari robot akan memutar kedua motor DC secara *differensial*, dengan teknik PWM (*Pulse Widht Modulation*) untuk menggerakkan robot mengikuti garis hitam. Keputusan mikrokontroler untuk menggerakkan motor DC berdasarkan kemungkinan posisi sensor seperti pada gambar 3.5 diatas, menggunakan Algoritma pemrograman PID.

3.2 Sistem Sensor

Perancangan sensor *high speed line follower robot* pada proyek tugas akhir ini menggunakan sensor photodiode. Sensor photodiode adalah salah satu sensor yang beroperasi secara biner. Photodiode merupakan sebuah modul sensor yang didalamnya terdapat kombinasi pancaran led yang diterima oleh photodiode dengan tingkat sensitif yang tinggi melalui media pantulan suatu obyek atau media yang kemudian diperkuat dengan penguat dan hasil *output* photodiode dikomparasi terlebih dahulu sehingga menghasilkan *output* 1 atau 0. Sistem kerja photodiode adalah *output* akan berlogika *High* (1) apabila di depannya terdapat media yang terang dan akan berlogika *Low* (0) apabila menemukan media yang lebih gelap. Jarak antara sensor dengan media yang dideteksi berkisar ± 1 cm. Bentuk rangkaian dari photodiode dapat dilihat pada gambar berikut.



Gambar 3.7 Bentuk Skema Rangkain Sensor Depan



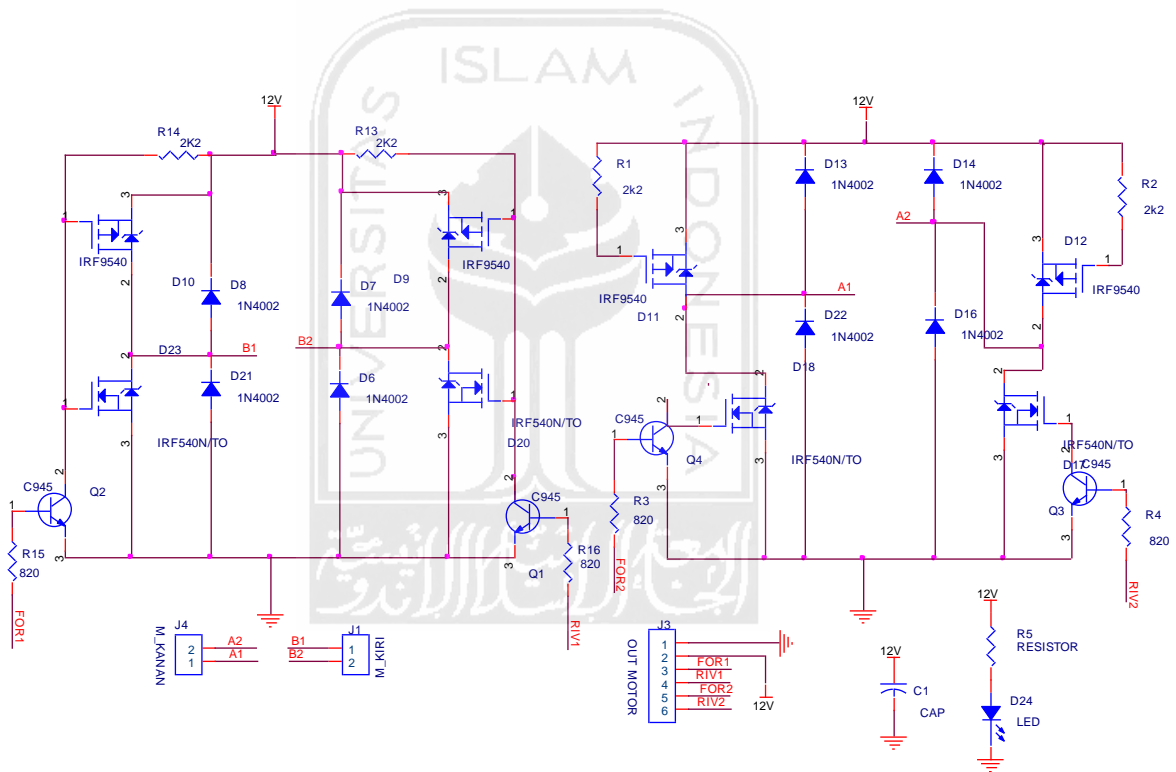
Gamabr 3.8 Bentuk Skema Rangkaian Sensor Samping

3.3 Mikrokontroler ATmega16

Seperti yang telah dijelaskan pada batasan masalah bahwa pembahasan lebih mendalam sistem mikokrontroler yang digunakan adalah menggunakan Mikrokontroler ATmega16. Disebut sistem minimal karena pemakaian komponen *hardware* yang digunakan merupakan kebutuhan yang paling minimal agar sebuah prosesor dapat bekerja. Gambar 3.8 adalah gambar skematik sistem minimal mikrokontroler ATmega16 yang sudah ditambah dengan *header* ISP (*In System Programming*) yang memungkinkan mikrokontroler diprogram secara langsung di dalam *board* robot melalui kabel ISP, tanpa harus bongkar pasang. Sensor dihubungkan ke PORT A.

3.4 Driver Penggerak Motor DC

Pada rancangan robot *High Speed Line Follower* ini *driver* penggerak yang digunakan menggunakan rakiaan mosfet. Hal ini dilakukan karena reaksi yang didapat akan lebih cepat dibandingkan apabila menggunakan rangkaian *driver* LM298. Keputusan untuk memakai rangkaian mosfet ini juga didasari oleh karena untuk mendapatkan torsi yang besar tidak bisa menggunakan rangakain *driver* biasa.

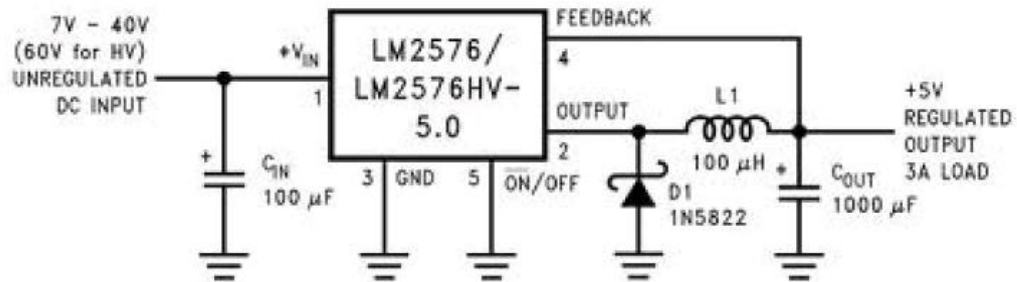


Gambar 3.10 Skema Rangkaian Mosfet

Transistor MOSFET (*Metal oxide FET*) memiliki *drain*, *source* dan *gate*. Namun perbedaannya *gate* terisolasi oleh suatu bahan oksida. *Gate* sendiri terbuat dari bahan metal seperti aluminium. Oleh karena itulah transistor ini dinamakan *metal-oxide*. Karena *gate* yang terisolasi, sering jenis transistor ini disebut juga IGFET yaitu *insulated-gate FET*. Ada dua jenis MOSFET, yang pertama jenis *depletion-mode* dan yang kedua jenis *enhancement-mode*. Jenis MOSFET yang kedua adalah komponen utama dari gerbang logika dalam bentuk IC (*integrated circuit*), uC (*micro controller*) dan uP (*micro processor*) yang tidak lain adalah komponen utama dari komputer modern saat ini.

3.5 Rangkaian Regulator

Setiap mikrokontroler pasti membutuhkan sumber tegangan, lazimnya adalah 5 Volt (meskipun ada beberapa yang bisa memakai tegangan 2.85 – 3.6 Volt). Tapi, jika masih ingin memakai LM7805 untuk sumber tegangan 5Volt, diperlukan heatsink yang besar karena panasnya terlalu panas. Tetapi pada saat ini LM7805 sudah tidak layak lagi, karena *National Semiconductor* sudah mengeluarkan LM2576 untuk regulator 5 volt berjenis '*Simple Switcher*'. Rangkaiannya (diambil dari *datasheet* LM2576):



Gambar 3.11. Skema Rangkaian LM 2576

3.6 Perancangan dan Pembuatan Perangkat Lunak

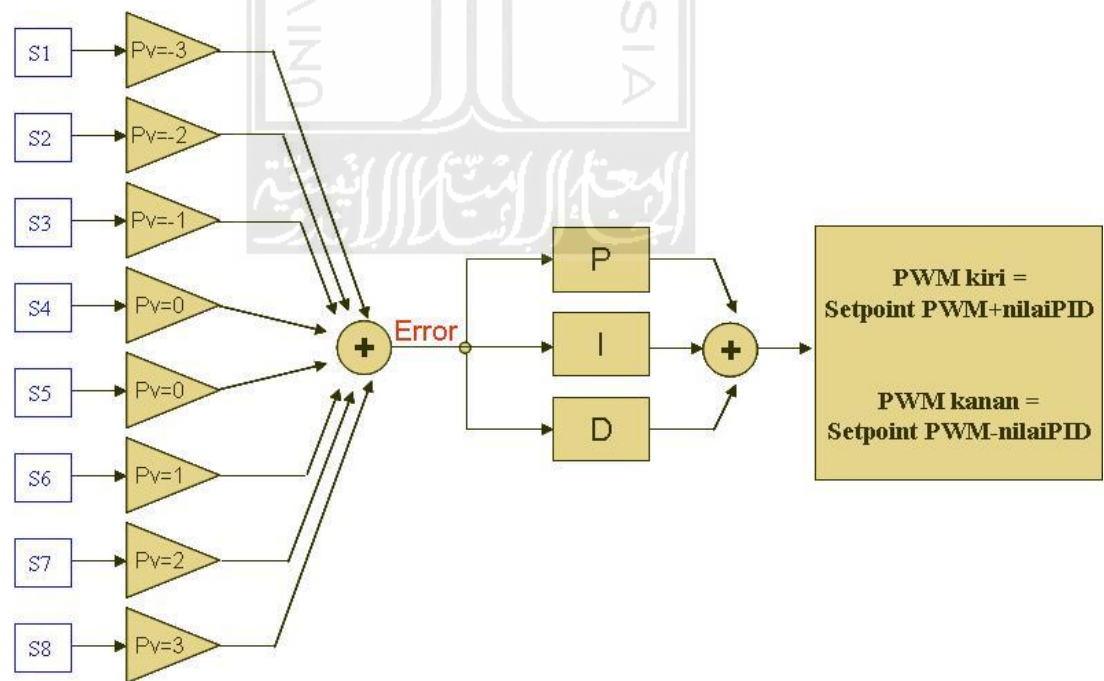
3.6.1 Basic Compiler AVR

Bascom AVR atau yang biasa disebut *basic compiler* adalah suatu piranti lunak yang termasuk bahasa tingkat tinggi yang sangat mudah untuk dipelajari. Sebagai *compiler*, yaitu pengubah instruksi dari bahasa *basic* ke *file* yang berbentuk *hexa* dengan tujuan dimengerti oleh mesin atau mikrokontroler, sehingga mikrokontroler mampu menterjemahkan instruksi-instruksi yang telah di buat dengan benar dan tepat. Piranti lunak inilah yang nantinya akan di gunakan sebagai media perancangan dalam pembuatan perangkat lunak.

3.6.2 Algoritama Kontrol PID

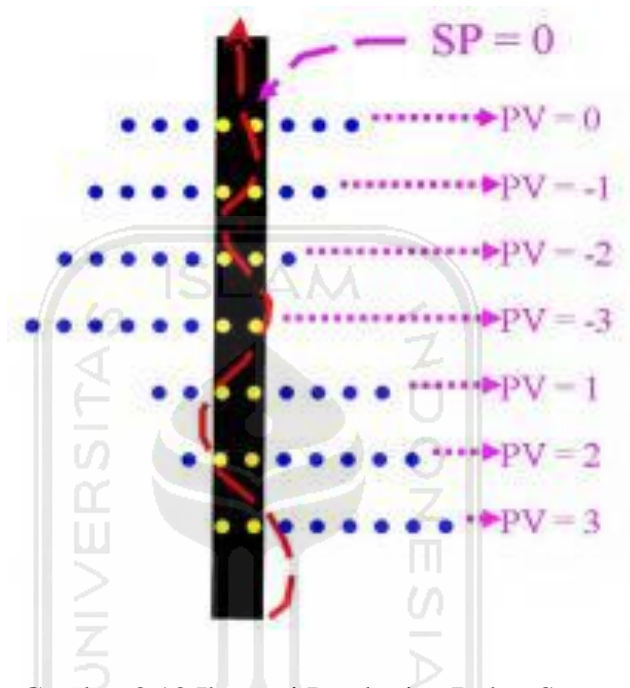
Tunning kontrol PID bertujuan untuk menentukan paramater aksi kontrol *Proportional, Integratif, Derivatif* pada robot *line follower*. Proses ini dapat dilakukan dengan cara *trial and error* . Keunggulan cara ini adalah tidak perlu mengidentifikasi *plant*, membuat model matematis *plant*, menentukan parameter *plant* dengan grafis ataupun analitis, cukup dengan cara coba-coba memberikan konstanta P-I-D pada formula PID hingga di peroleh hasil yang di inginkan, dengan mengacu pada karakteristik masing-masing kontrol P-I-D.

Penempatan aksi dari kontrol PID ini sendiri dapat dilihat pada ilustrasi gambar dibawah ini:



Gambar 3.12 ilustrasi penempatan aksi kontrol P-I-D

Gambar di bawah ini adalah ilustrasi pemberian bobot sensor (nilai kesalahan pembacaan sensor) pada robot line follower:



Gambar 3.13 Ilustrasi Pemberian Bobot Sensor

kondisi ideal robot terjadi saat kondisi robot pada $PV = 0$ (misal kondisi nilai sensor = 11100111, nilai 0 merepresentasikan sensor mengenai garis). Atau $SP = 0$ ialah kondisi ideal dari robot *line follower*. Jika PV tidak sama dengan 0 berarti robot tidak berada pada kondisi ideal dan artinya ada sinyal kesalahan (*error*). Pada kondisi *error* inilah formula PID akan menentukan hasil sinyal kendalinya.

Proporsional kontrol

Kondisi ideal pada robot adalah bergerak maju lurus mengikuti garis, dengan kata lain $PV = 0$ (nilai sensor = 11100111). Dari sini dapat diasumsikan bahwa *Set Point* (SP) / kondisi ideal adalah saat $SP = 0$. Nilai sensor yang dibaca oleh sensor disebut *Process Variable* (PV) / nilai aktual pembacaan. Menyimpangnya posisi robot dari garis disebut sebagai *error* (e), yang didapat dari $e = SP - PV$. Dengan mengetahui besar *error*, mikrokontroler dapat memberikan nilai PWM motor kiri dan kanan yang sesuai agar dapat menuju ke posisi ideal ($SP = 0$). Besarnya nilai PWM ini dapat diperoleh dengan menggunakan kontrol Proporsional (P), dimana $P = e \cdot K_p$ (K_p adalah konstanta proporsional yang nilainya di set sendiri dari hasil tuning).

Saat Sensor = 11111111 nilai PV dapat ditentukan dengan cara membandingkan kondisi PV sebelumnya, jika PV lebih besar dari 0, maka nilai PV dapat diasumsikan 30 dan jika PV kurang dari 0, maka nilai PV dapat diasumsikan -30 atau dengan cara menyimpan nilai *error* yang lalu.

Dalam pemrograman robot *line follower* ini kodenya ditulis secara sederhana seperti berikut:

```
If Sensor = &B11111111 Then
```

```
If Pv < 0 Then : Pv = -30
```

```
End If
```

```
If Pv > 0 Then : Pv = 30
```

End If

End If

Perhitungan kendali proporsional

$Sp_sensor = 0$ 'setpoint sensor

$Error = Sp_sensor - Pv$ 'nilai error

$P = Kp * Error$ 'proporsional kontrol

Aplikasi kontrol proporsional pada PWM ialah sebagai berikut:

$Pwm = Sp_kecepatan + P$ 'motor kiri

$Pwm = Sp_kecepatan - P$ 'motor kanan

Derivatif kontrol

Jika pergerakan robot masih terlihat bergelombang, maka ditambahkan kontrol *Derivatif* (D). Kontrol D digunakan untuk mengukur seberapa cepat robot bergerak dari kiri ke kanan atau dari kanan ke kiri. Semakin cepat bergerak dari satu sisi ke sisi lainnya, maka semakin besar nilai D. Konstanta D (Kd) digunakan untuk menambah atau mengurangi imbas dari *derivatif*. Dengan mendapatkan nilai Kd yang tepat pergerakan sisi ke sisi yang bergelombang akibat dari kontrol proporsional bisa diminimalisasi. Nilai D didapat dari $D = Kd/Ts * rate$, dimana Ts ialah *time sampling* atau waktu cuplik dan $rate = e(n) - e(n-1)$. Dalam program nilai *error* ($SP - PV$) saat itu menjadi

nilai *last_error*, sehingga *rate* didapat dari $error - last_error$. Untuk menambahkan kontrol D, program dimodifikasi menjadi:

Perhitungan kendali *proporsional + Derivatif*

$Sp_sensor = 0$ 'setpoint sensor

$Error = Sp_sensor - Pv$ 'nilai error

$P = Kp * Error$ 'proporsional kontrol

$D1 = Kd * 10$ 'derivatif kontrol

$D2 = D1 / Ts$

$D3 = Error - Last_error$ 'rate

$D = D2 * D3$

$Last_error = Error$ 'error lampau

$Pd = P + D$ 'proporsional-derivatif kontrol

Aplikasi kontrol proporsional dan *derivatif* pada PWM ialah sebagai berikut:

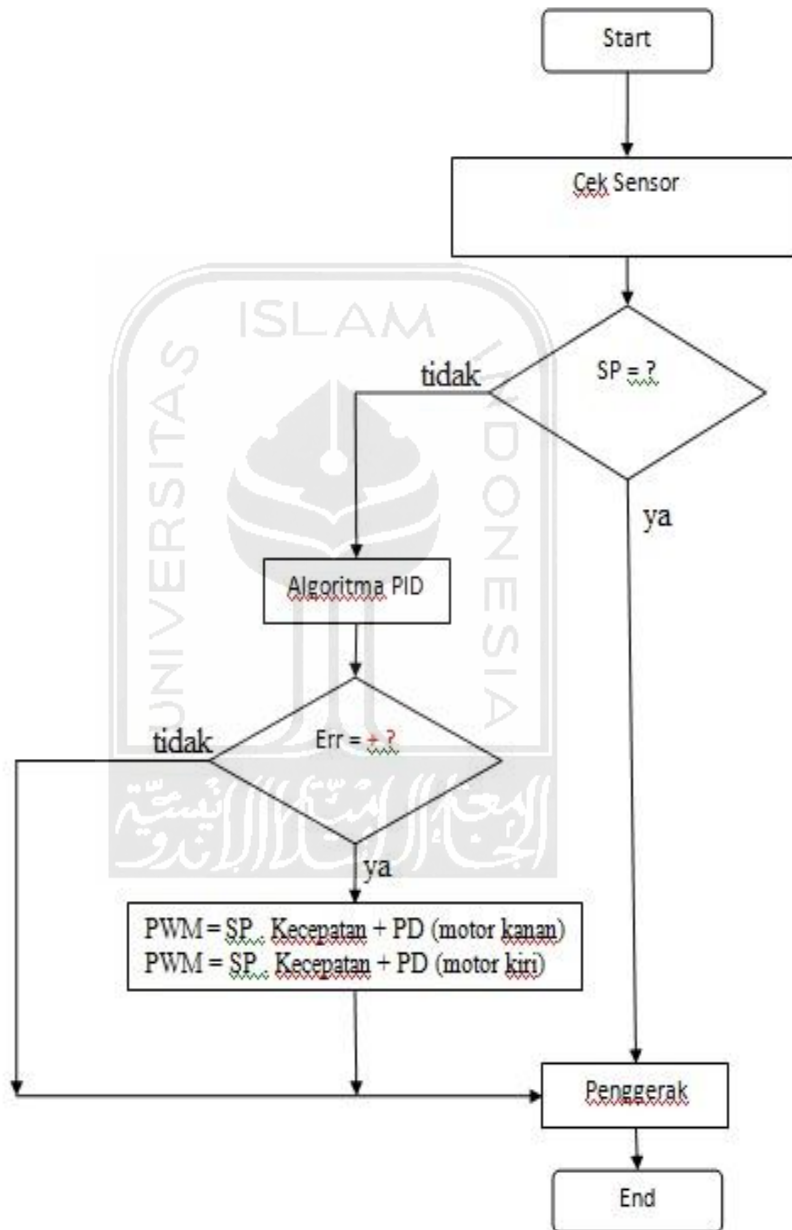
$Pwm = Sp_kecepatan + Pd$ 'motor kiri

$Pwm = Sp_kecepatan - Pd$ 'motor kanan

Integratif kontrol

Dengan P + D sudah membuat pergerakan robot cukup *smooth*, maka penambahan *Integratif* menjadi opsional. Dan pada penelitian ini kontrol I ini tidak di gunakan.

Algoritma untuk perancangan perangkat lunak pengendali yang telah dirancang dapat di tunjukan seperti gambar *flowchart* berikut:



Gambar 3.14 *Flowchart* Algoritma untuk perancangan kendali PID

BAB IV

PENGUJIAN, ANALISIS DAN PEMBAHASAN

4.1 Metode Pengujian

Pada sistem kerja kontrol *High Speed Line Follower* ini, terdapat beberapa sistem yang dapat dianalisa yaitu analisa sistem kerja sensor, pengujian dan analisa rangkaian sistem mikrokontroler, pengujian rangkaian *driver* motor, dan pengujian motor DC.

4.2 Pengujian dan Analisa Sistem Kerja Sensor

Sensor garis terdiri atas 12 buah sensor cahaya yang diatur sedemikian rupa agar dapat mengoptimalkan proses deteksi garis. Peletakan sensor adalah sebagai berikut:

1. 8 buah sensor pada bagian depan
2. 2 buah sensor bagian samping kanan
3. 2 buah sensor pada bagian samping kiri

Sensor garis ini bekerja dengan mendeteksi ada atau tidak adanya garis/jalur hitam pada area pergerakannya. Setiap perubahan kondisi garis/jalur akan dibaca sebagai perubahan bit *high/low* oleh sensor. Pembacaan ini akan mengakibatkan perubahan pergerakan pada penggerak kendaraan. Rangkaian sensor garis tersebut

mendeteksi cahaya yang dipancarkan oleh LED *ultra bright*. Karena cahaya yang dipancarkan oleh LED *ultra bright* cukup terang sehingga dapat dipantulkan.

Analisa hasil pengujian rangkaian sensor dapat di jelaskan pada tabel di bawah ini:

Table 4.1 Hasil Pengujian Tegangan Pada Rangkaian Sensor Depan

| Sensor Depan | Low | High |
|--------------|--------|--------|
| 0 | 0.24 V | 3.98 V |
| 1 | 0.17 V | 1.72 V |
| 2 | 0.19 V | 2.31 V |
| 3 | 0.20 V | 3.96 V |
| 4 | 0.23 V | 4.30 V |
| 5 | 0.18 V | 3.02 V |
| 6 | 0.20 V | 3.72 V |
| 7 | 0.18 V | 2.36 V |

Table 4.2 Hasil Pengujian Tegangan Pada Rangkaian Samping Kanan

| Sensor Samping Kanan | Low | High |
|----------------------|--------|--------|
| 0 | 0.27 V | 2.39 V |
| 1 | 0.18 V | 3.21 V |

Table 4.3 Hasil Pengujian Tegangan Pada Rangkaian Sensor Samping Kiri

| Sensor Samping Kiri | Low | High |
|---------------------|--------|--------|
| 0 | 0.22 V | 2.19 V |
| 1 | 0.19V | 2.87 V |

Nilai tegangan kondisi *LOW* lebih rendah daripada pada saat kondisi *High*, hal ini menunjukkan stabilnya sistem pada rangkaian sensor.

4.3 Pengujian dan Analisa Rangkaian Mikrokontroler.

Mikrokontroler ini berjumlah 4 PORT dan 40 pin yang masing-masing PORT mempunyai jumlah 8 pin. Adapun fungsi semua PORT dalam Mikrokontroler adalah sebagai berikut:

1. PORTA (PA0-PA5) adalah pin yang terhubung ke rangkaian sensor.
2. PORTB (PB2-PB7) adalah pin yang terhubung ke *ISP downloader*.
3. PORTC (PC2-PC5) adalah pin yang terhubung ke tombol fungsi pada menu.
4. PORTD (PD3-PD6) adalah pin yang terhubung ke rangkaian driver motor.

Mikrokontroler ini harus disuplai tegangan 5 Volt dc. Dan sebagai sumber clock digunakan *clock eksternal* yang dibangkitkan oleh osilator kristal 16 MHz. Terdapat potensiometer yang berguna untuk mengatur nilai PWM atau mengatur nilai pada

menu sesuai keinginan yang dihubungkan ke pin PA7. Dan sebuah *tripot* terpasang berguna sebagai pengatur contrast pada tampilan LCD. LCD sendiri terpasang pada PORT yang sama dengan yang terhubung pada sambungan *ISP downloader*.

4.4 Pengujian dan Analisa Rangkaian Driver Motor

Pada rangkaian driver motor ini menggunakan IC MOSFET IRF9540 dan IRF540 masing-masing dihubungkan seri sebanyak 4 buah. Penggunaan kedua jenis IC ini berfungsi sebagai pengendali besarnya tegangan yang diterima oleh motor DC. Untuk pengaturan kecepatan motornya pada penelitian ini digunakan teknik PWM (*Pulse Width Modulation*), dengan menggunakan metode ini pengendalian motor DC dapat dilakukan secara efektif.

PWM ini bekerja dengan cara membuat gelombang persegi yang memiliki perbandingan pulsa *high* terhadap pulsa *low* yang telah tertentu, diskalakan dari 0 hingga 100%. Gelombang persegi ini memiliki frekuensi tetap (max 10 KHz) namun lebar pulsa *high* dan *low* dalam 1 periode yang akan diatur. Perbandingan pulsa *high* terhadap *low* ini akan menentukan jumlah daya yang diberikan ke motor DC.

Analisa hasil pengujian rangkaian *Driver* Motor dapat di jelaskan pada tabel di bawah ini:

Table 4.4 Hasil Pengujian Pada Rangkaian Driver Motor

| Logika | Respon Driver |
|--------|---------------|
| 1 0 | ON |
| 0 1 | ON |
| 1 1 | Break |
| 0 0 | OFF |

Pada saat salah satu pin pada *driver* di beri logika 1 (*high*) atau 0 (*Low*), maka *driver* motor dapat bergerak sesuai dengan kondisi logika yang di berikan.

4.5 Pengujian dan Analisa Motor DC

Analisa hasil pengujian rangkaian *Driver* Motor dapat di jelaskan pada tabel di bawah ini:

Table 4.5 Hasil Pengujian Hambatan Pada Motor DC

| Hambatan Dalam Motor | Motor 1 | Motor 2 |
|----------------------|---------|---------|
| Resistansi | 1 Ohm | 1 Ohm |

Table 4.6 Hasil Pengujian RPM Pada Motor DC

| Tegangan | Motor 1 | Motor 2 |
|----------|------------|-----------|
| 3 V | 5809.4 Rpm | 5813 Rpm |
| 5 V | 10950 Rpm | 10937 Rpm |
| 7 V | 17391 Rpm | 17390 Rpm |
| 9 V | 21398 Rpm | 21424 Rpm |
| 11V | 30785 Rpm | 30802 Rpm |
| 13V | 34668 Rpm | 34527 Rpm |



BAB V

KESIMPULAN

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan dari analisa hasil pengamatan perancangan, pembuatan, pengujian alat, dan pembahasan, maka dapat diambil beberapa kesimpulan sebagai berikut:

1. Tegangan sensor pada kondisi *high* akan selalu lebih tinggi dibandingkan tegangan pada kondisi *low*. Hal ini menandakan bahwa sensor dapat berfungsi dengan baik. Sensitivitas reaksi sensor ditentukan oleh jarak dan kondisi pencahayaan pada saat robot tersebut di operasikan. Semakin ideal jarak antara lantai dan sensor maka semakin baik pula respon tanggapan sensor terhadap garis.
2. Ukuran robot dan pemilihan bahan mekanik mempengaruhi performa dan akselerasi robot ketika berada pada jalur lintasan.
3. Dengan menggunakan Mikrokontroler ATmega16 ini baik PORT, pin maupun *clock* sudah dapat memenuhi kebutuhan untuk sebuah program *High Speed Line Follower*.

4. Hambatan terbesar dalam pemilihan motor DC ini adalah pemilihan motor DC yang mempunyai nilai RPM dan torsi yang pas. Maka, sebaiknya untuk setiap pemilihan motor DC harus memperhatikan motor DC yang mempunyai respon tinggi tetapi RPM dan torsinya juga sesuai.
5. Pemilihan penggunaan motor DC sangat menentukan hasil akhir kecepatan motor yang di inginkan. Reaksi kecepatan motor DC ini bergantung pula pada *driver* motor yang dipakai.
6. *Driver* motor mosfet IRF9540 dan IRF540 dapat berjalan dengan baik sebagai pengatur kecepatan motor akan tetapi IC ini akan terlalu panas. Maka untuk mengatasinya di perlukan suatu regulator tertentu.

5.2 Saran

1. Untuk dapat merancang dan membuat *High Speed Line Follower* yang handal, diperlukan pemilihan sensor yang mampu bekerja dan memiliki respon yang cepat.
2. Sebaiknya motor DC yang digunakan adalah motor DC yang mempunyai RPM tinggi namun dapat memberikan respon dengan cepat.

DAFTAR PUSTAKA

Bejo, Agus, 2008, "*C dan AVR Rahasia Kemudahan Bahasa C dalam Mikrokontroler ATmega8535*" Graha Ilmu, Yogyakarta

Atmel, 2011, "*ATMEGA16*",
<http://www.alldatasheet.com/datasheetpdf/pdf/164169/ATMEL/16.html>

Eko Prasetyo, 2010. *Sistem Gerak Robot Line Follower Menggunakan Motor DC Berbasis Mikrokontroler ATmega8535 Dengan Sensor Photodiode*. Universitas Diponegoro. Semarang.

Malvino, Albert Paul, 2003, "*Prinsip-prinsip Elektronika*" Terjemahan Alb Joko Sutoso, Salemba Teknik, Jakarta

Malvino, Albert Paul, 2003, "*Elektronika komputer digital*" Terjemahan Alb Tjia may On, Erlangga, Jakarta

Maulana Rendy Santika, 2010, "*Line Follower Robot Programing (Line Follower Robot) Using C language on the AVR*". Universita Gunadarma. Jakarta