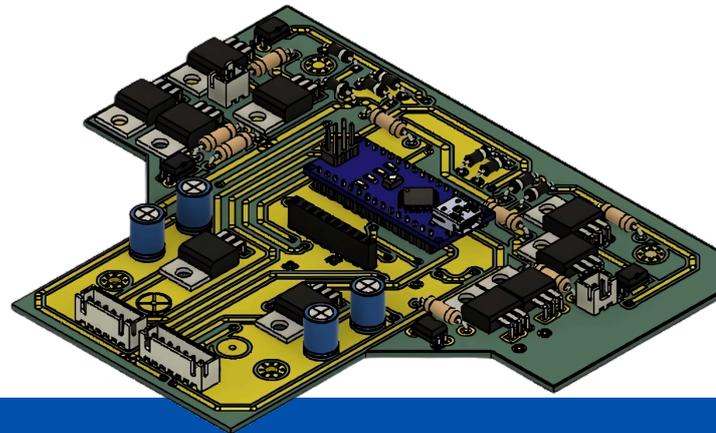




# DESAIN ROBOT WALL FOLLOWER DAN LINE FOLLOWER DENGAN KENDALI PID



Robot wall follower mampu menjaga jarak konstan dari dinding atau rintangan dengan akurasi tinggi, sementara robot line follower dapat mengikuti jalur garis dengan presisi. Gabungan kemampuan ini memungkinkan robot dapat beroperasi secara efektif dalam berbagai kondisi lingkungan yang memerlukan navigasi yang tepat dan akurat

Implementasi kendali PID merupakan pengendali yang dapat membantu serta menjaga stabilitas dan responsivitas navigasi robot. Dengan kendali PID, robot dapat secara efektif menyesuaikan kecepatan putar motor untuk menjaga posisi dan arah dengan tepat, bahkan dalam situasi lingkungan yang berubah-ubah

## MAIN CONTROLLER

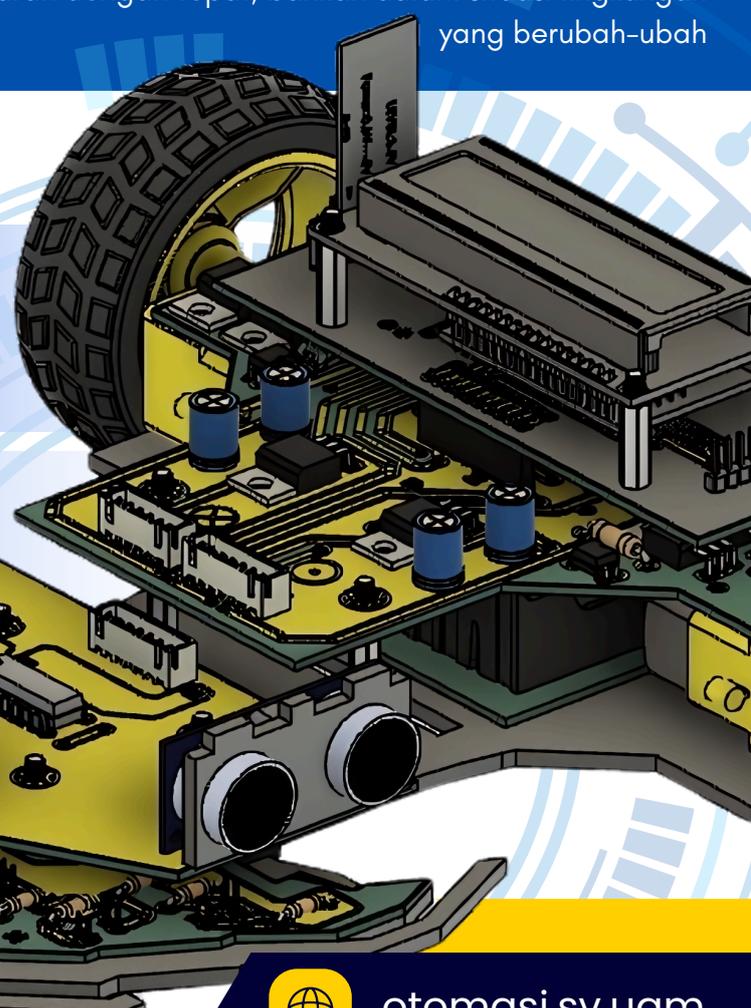
Mengintegrasikan dan mengoordinasikan fungsi semua komponen robot, memastikan operasi yang harmonis dan efisien, serta memungkinkan implementasi logika kontrol yang kompleks

## WALL SENSOR

Memastikan robot dapat bergerak dengan aman dan efisien di dekat dinding atau penghalang, menghindari tabrakan dan memungkinkan navigasi yang lebih tepat dalam ruang terbatas

## LINE SENSOR

Memungkinkan robot untuk secara otomatis mengikuti jalur yang telah ditentukan, meningkatkan kemampuan navigasi dan kontrol otomatis dalam lingkungan yang telah dipetakan



See us on :



[otomasi.sv.ugm](http://otomasi.sv.ugm)

DAFFA ADHYA SAPUTRA  
22/504169/SV/21602