

Rancang Bangun Robot Pengantar Makanan

Line follower

Daisy A.N Janis, David Pang, ST., MT, J. O. Wuwung ST., MT.
Jurusan Teknik Elektro-FT, UNSRAT, Manado-95115, Email: daisy_angelista@yahoo.com

Abstract-- *The development of industrial technology and automation encourages people to meet their needs quickly. So that the robotic technology is developed to assist and ease human's work in the future. Food delivery-line follower robot is a robot that is created to replace the role of a waiter in a restaurant. This robot has the ability to deliver foods automatically. This research using 4 pairs of LED and photodiode, a motor driver used to control 2 DC motors, 2 relay drivers to control DC motor for laying the food, ISD17240 module to produce sounds and the ATMEGA 16 microcontroller as the brain of this robot. The C Code Vision AVR is used as the Programming Language. This research produce a robot that can deliver foods up to two destination table by following a track of black line. Time needed to get to the second table is longer than to the first table because of the track length differences. Thus, this Food Delivery-Line Follower robot can function properly.*

Keywords: *DI-Smart AVR, food delivery Robot, line follower, Microcontroller ATMEGA 16*

Abstrak-- Perkembangan teknologi dan otomasi industri mendorong manusia untuk memenuhi kebutuhannya dengan cepat. Sehingga dikembangkan teknologi robotika untuk membantu dan meringankan pekerjaan manusia di masa depan. Robot pengantar makanan *line follower* merupakan robot yang diciptakan untuk menggantikan peran seorang pelayan di restoran. Robot ini memiliki kemampuan untuk mengantarkan makanan secara otomatis. Penelitian ini menggunakan 4 pasang led dan *photodiode*, driver motor untuk mengendalikan 2 buah motor DC, 2 buah driver relay untuk mengendalikan motor DC untuk peletakan makanan, modul ISD17240 untuk menghasilkan suara dan mikrokontroler ATMEGA 16 sebagai otak pada sistem robot ini. Bahasa pemrograman yang digunakan adalah bahasa *C Code vision AVR*. Penelitian ini menghasilkan robot yang dapat mengantarkan makanan menuju 2 meja tujuan dengan mengikuti lintasan berupa garis berwarna hitam. Waktu yang ditempuh untuk menuju ke meja kedua lebih lama dibandingkan menuju ke meja pertama karena perbedaan panjang lintasan. Dengan demikian secara keseluruhan sistem pada robot pengantar makanan ini dapat berfungsi dengan baik.

Kata Kunci : *DI-Smart AVR, Line follower, Mikrokontroler ATMEGA 16, Robot pengantar makanan.*

I. PENDAHULUAN

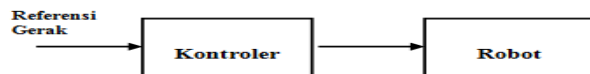
Perkembangan Teknologi dan otomasi industri yang semakin pesat, canggih dan modern mendorong manusia untuk memenuhi kebutuhan hidupnya dengan cepat, tepat dan efisien sehingga dikembangkan teknologi robot untuk membantu dan mempermudah pekerjaan manusia di masa datang. Banyak negara maju seperti: Amerika, Jerman, Inggris, Jepang, Perancis berlomba-lomba untuk menciptakan robot-robot mutakhir dengan keistimewaan-keistimewaan khusus. Robot *line follower* (robot pengikut garis) merupakan suatu jenis robot bergerak (*mobile robot*) yang mempunyai misi mendeteksi dan mengikuti suatu garis pandu yang telah dibuat pada bidang lintasan. Sementara perkembangan dunia robot sangat kurang di Fakultas Teknik Unsrat.

Sehingga penulis mengambil sebuah judul penelitian mengenai “Rancang Bangun Robot pengantar makanan *line follower*”, yang diharapkan dapat melakukan tugas dalam mengantarkan makanan secara tepat, cepat dengan mengikuti garis yang telah ditentukan.

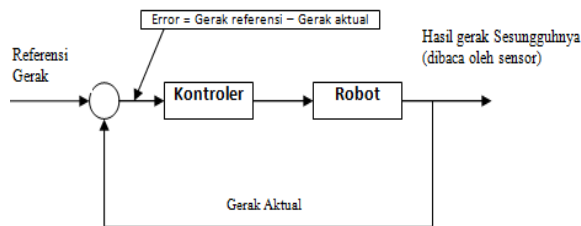
II. LANDASAN TEORI

A. Sistem kontrol Robotika

Sistem kontrol adalah suatu proses pengaturan/pengendalian terhadap satu atau beberapa besaran (*variabel*, parameter) sehingga berada pada suatu harga atau dalam rangkaian harga (*range*) tertentu.



Gambar 1. Sistem Kendali Lup Terbuka



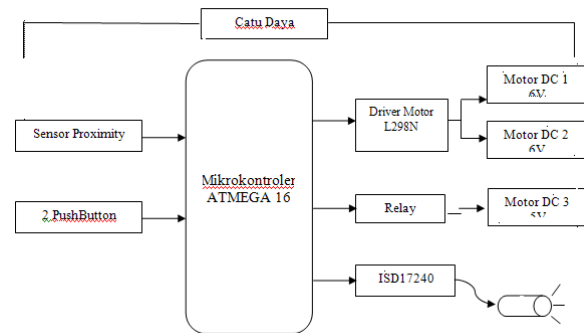
Gambar 2. Sistem Kendali Lup Tertutup

Dalam istilah lain disebut juga teknik pengaturan, sistem pengendalian atau sistem pengontrolan. Sistem kontrol robotik pada dasarnya terbagi menjadi dua kelompok, yaitu sistem kontrol loop terbuka (*open loop*) dan loop tertutup (*close loop*). Diagram kontrol loop terbuka pada sistem robot dapat dinyatakan pada gambar 1. Kontrol loop terbuka atau umpan maju (*feedforward control*) dapat dinyatakan sebagai sistem kontrol yang outputnya tidak diperhitungkan ulang oleh kontroler.

Keadaan apakah robot benar – benar telah mencapai target seperti yang dikehendaki sesuai referensi, adalah tidak dapat mempengaruhi kerja kontroler. Kontrol ini sesuai untuk sistem operasi robot yang memiliki aktuaktor yang beroperasi berdasarkan logika berbasis konfigurasi langkah sesuai urutan, misalnya motor stepper. Stepper motor tidak perlu dipasang sensor pada porosnya untuk mengetahui posisi akhir. Jika dalam keadaan berfungsi baik dan tidak ada masalah beban lebih maka stepper motor akan berputar sesuai dengan perintah kontroler dan mencapai posisi target dengan cepat.

Pada gambar 2, jika gerak hasil gerak aktual telah sama dengan referensi maka input kontroler akan nol. Artinya kontroler tidak lagi memberikan sinyal aktusi kepada robot karena target akhir perintah gerak telah diperoleh. Makin kecil *error* maka makin kecil pula sinyal pengemudian kontroler terhadap robot, sampai akhirnya mencapai kondisi tenang (*steady state*).

Pada gambar 3 menggambarkan sub – sub bagian sistem keseluruhan.



Gambar 3. Diagram Blok Sistem Robot Boat Navigasi Tanpa Awak

III. METODE PENELITIAN

A. Lokasi dan Waktu Pelaksanaan

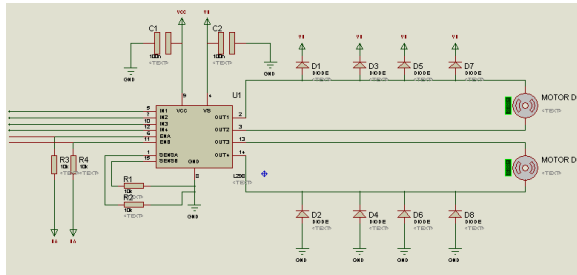
Tempat penelitian, perencanaan serta proses perancangan alat bertempat di Laboratorium Teknik Kendali Fakultas Teknik Elektro Universitas Sam Ratulangi (Unsrat) dan di rumah tinggal penulis. Waktu dan lama penelitian berlangsung selama ± 5 bulan, dimulai dari bulan Agustus 2013 sampai bulan Desember 2013.

B. Konsep Dasar Perancangan Alat

Dalam perancangan robot pengantar makanan *line follower* ini memerlukan konsep matang guna menghasilkan robot yang sesuai tujuan. Dimana pemilihan *hardware* dan *software* yang merupakan implementasi sistem mekanik dan sistem kontrol pada robot sangat mempengaruhi perancangan robot, sehingga robot menjadi lebih handal dan akurat dalam melewati lintasan dan dalam pengantaran makanan.

C. Perangkat Keras Dan Perangkat Lunak

Pusat pengontrol dari Robot Pengantar Makanan adalah mikrokontroler ATMEGA 16. Dengan menggunakan *DI-Smart AVR System* sebagai kit minimum system. PORT-PORT yang digunakan untuk Robot Pengantar Makanan *line follower* yaitu PORTD.0 - PORTD.7, VCC dan GND sebagai input sensor *proximity photodiode*, PORTB.0 - PORTB.1 sebagai output Relay, PORTB.4, VCC, GND sebagai output modul suara ISD17240, PORTA.0 – PORTA.1, VCC sebagai input *PushButton*, PORTC.0 – PORTC.3 sebagai output Motor Driver 4A.



Gambar 4. Gambar Skematik Modul DI – Driver Motor L298N

TABEL I. HUBUNGAN DI –DRIVER MOTOR L298N DENGAN DI – SMART AVR SYSTEM

DI – driver motor L298N	DI – Smart AVR System
V _{cc}	V _{cc}
Gnd	Gnd
IN0	PORTC.0
IN1	PORTC.1
IN2	PORTC.2
IN3	PORTC.3
EN1	PORTC.4
EN2	PORTC.5

D. Perancangan Perangkat Keras DI – Smart AVR System

DI-SMART AVR SYSTEM merupakan sebuah modul yang digunakan untuk jenis AVR ATmega8535(L), ATmega16(L), ATmega32(L), ATmega163(L), ATmega323(L) dengan basis mikrokontroler AVR dan memiliki pemrograman memori melalui ISP (*In-System Programming*).

E. Perancangan Perangkat Keras Driver motor L298N

Untuk menggerakkan 2 buah motor DC 12Volt kita memerlukan adanya pengontrol motor DC agar putaran dan kecepatannya bisa dikendalikan dengan teratur. Pengontrol motor DC saya menggunakan modul DI – driver motor L298N yang memiliki kemampuan menggerakkan motor DC sampai arus 4A dan tegangan maksimum 46 Volt DC untuk satu kanalnya. Pada Tabel I merupakan koneksi antara DI – driver motor L298N dengan DI – Smart AVR System melalui 5 pin pada PORTC yaitu pada PORTC.0 - PORTC.3 sebagai output. Sedangkan 2 pin untuk vcc dan ground yang disuplai langsung dari modul mikrokontroler tersebut sebesar 5 volt. Pada gambar 4 dapat dilihat skema rangkaian DI – driver motor L298N .

TABEL II. HUBUNGAN DRIVER RELAY DENGAN DI – SMART AVR SYSTEM

Driver Relay	DI – Smart AVR System
VCC	VCC
GND	GND
IN0	PORTB.0
IN1	PORTB.1

TABEL III. KEADAAN 4 SENSOR PROXIMITY

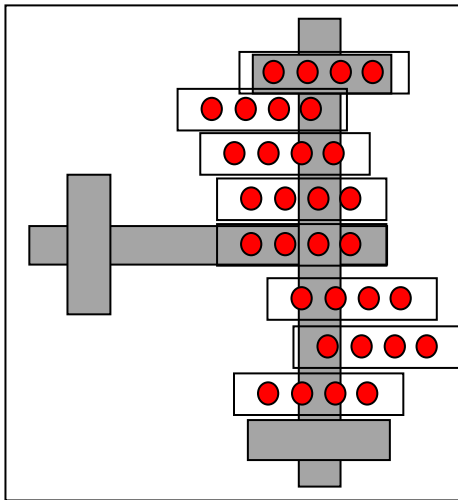
Keadaan Sensor	Respon robot pengantar makanan
0000	Ada persimpangan
1110	Hampir keluar jalur, kemudikan ke kanan dan kurangi kecepatan
1100	Sensor telalu ke kiri, kemudikan robot ke kanan
1001	Di dalam jalur, tingkatkan kecepatan
0011	Sensor agak ke kanan, kemudikan robot ke kiri
0111	Hampir keluar jalur, kemudikan ke kiri dan kurangi kecepatan
1111	Robot berhenti

F. Perancangan Perangkat Keras Driver Relay

Driver relay adalah bagian kemudi motor DC yang berfungsi membalikan polaritas. Pada robot pengantar makanan ini kita menggunakan 2 relay untuk motor DC dimana 1 relay berfungsi untuk ON/OFF dan 1 relay untuk arah putaran motor. Sehingga dengan penggunaan driver relay dalam merubah polaritas pada motor DC akan menjadikan robot pengantar makanan *line follower* ini dapat mendorong makanan. Berdasarkan tabel II dapat dilihat bahwa Driver relay dikoneksikan langsung ke DI – Smart AVR System melalui 2 pin pada PORTB yaitu pada PORTB.0 – PORTB.1 sebagai output untuk robot pengantar makanan. Dimana motor akan dikendalikan dengan 2 relay.

G. Perancangan Perangkat Keras Sensor Proximity

Robot pengantar makanan *Line Follower* ini menggunakan sensor *Proximity* sebagai lintasan yang akan di lalui robot sampai pada tujuan. Sensor *proximity* ini memiliki sensitivitas yang tinggi serta output yang dihasilkan berupa pulsa digital dengan logika high sebesar 5 volt. Sensor ini terdiri dari 4 pasang LED dan photodiode ditempatkan secara menggantung pada bagian bawah kerangka robot, sehingga dapat berhadapan langsung dengan lintasan yang akan dibaca.



Gambar 5. Kemungkinan posisi sensor proximity pada garis



Gambar 6. Battery Jenis Turnigy 2200 mAh 11.1 V

Pada robot pengikut garis dengan 3 sensor *proximity* sudah cukup untuk dapat melewati garis dengan baik, namun dengan menambah 4 atau 5 sensor lagi maka akan sangat diperlukan jika ingin menambah kecepatan dalam melintasi garis. Kemungkinan keadaan sensor dapat dilihat pada tabel III dan gambar 5. Hubungan antara sensor *proximity* dengan *DI-Smart AVR System* dapat dilihat pada tabel IV. Berdasarkan tabel IV dapat dilihat bahwa sensor *proximity* dikoneksikan langsung pada *DI-SMART AVR ATmega16 PORTA* yaitu pada *Vcc*, *GND* dan *PORTD.0-PORTD.3* sebagai input untuk robot pengantar makanan *Line Follower*.

H. Perancangan Perangkat Keras ISD17240

Modul IC perekam suara untuk ISD17240 yang mampu merekam suara selama 480 detik dengan frekuensi sampling 4kHz. Terintegrasi dengan *tactile switch* untuk kendali *Vol*, *Play*, *Rec*, *Erase*, *Fwd*, dan *Reset*, dan tersedia juga konektor untuk antarmuk *SPI* ke mikrokontroler. Robot pengantar makanan ini menggunakan modul suara ISD17240 yang berfungsi untuk mengeluarkan suara pada saat makanan di letakkan di atas meja.

TABEL IV. HUBUNGAN *SENSOR PROXIMITY* DENGAN *DI-SMART AVR SYSTEM*

Sensor Proximity	DI-Smart AVR System
VCC	VCC
GND	GND
D0	PIND.0
D1	PIND.1
D2	PIND.2
D3	PIND.3

TABEL V. HUBUNGAN *ISD17240* DENGAN *DI-SMART AVR SYSTEM*

ISD17240	DI-Smart AVR System
VCC	VCC
GND	GND
IN0	PORTB.4

Hubungan ISD17240 dengan *DI-smart AVR system* dapat dilihat pada tabel V. Berdasarkan tabel V dapat dilihat bahwa ISD17240 terhubung ke *DI-smart AVR system* melalui 3 pin yaitu *VCC*, *GND*, dan *PORTB.4* sebagai output suara robot pengantar makanan *line follower*.

I. Perancangan Perangkat Keras Catu Daya Robot

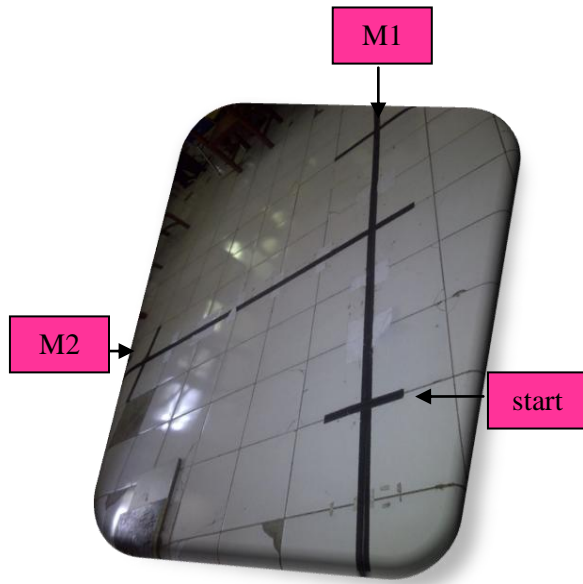
Rangkaian catu daya ini berfungsi untuk mensuplai tegangan ke seluruh komponen pada robot pengantar makanan. Kita menggunakan suplai ke catu daya dari 1 buah baterai Li-po 12 volt, 1.3 Ampere. Pada rangkaian ini terdapat 4 buah keluaran, yaitu 12 Volt ke mikrokontroler, 12 volt ke driver motor L298N, 12 volt ke relay dan 12 volt ke powerwindow. Keluaran 12 Volt dibutuhkan oleh mikrokontroler, agar bisa sekaligus mensuplai sensor *Proximity*, *pushbutton*, dan modul suara ISD17240. Dapat dilihat gambar battery li-po pada gambar 6.

J. Perancangan Perangkat PushButton pada Robot Pushbutton

Pushbutton digunakan pada robot pengantar makanan sebagai input untuk menentukan meja yang dituju. Penulis menggunakan 2 buah *PushButton* untuk setiap meja. Berdasarkan tabel VI dapat dilihat bahwa *DI-Smart AVR System* dikoneksikan langsung ke 2 *pushbutton* melalui pin pada *PINA.0* dan *PINA.1*. Dimana *PINA.0* sebagai input untuk perintah meja 1, sedangkan *PIN.1* sebagai input untuk perintah meja 2.

TABEL VI. HUBUNGAN *PUSHBUTTON* DENGAN *DI-SMART AVR SYSTEM*

<i>Pushbutton</i>	<i>DI-Smart AVR System</i>
Vcc	Vcc
Gnd	Gnd
T1	PINA.0
T2	PINA.1



Gambar 7. Arena robot pengantar makanan

K. *Perancangan Arena Robot*

Untuk Arena dari robot pengantar makanan *line follower*, penulis menggunakan lantai putih pada laboratorium kendali dengan garis hitam. Pada gambar 7 sistem kerja robot pengantar makanan jika di tekan *pushbutton* 1 maka robot akan berjalan lurus ke meja 1 sedangkan jika di tekan *pushbutton* 2 maka robot akan belok kiri saat di persimpangan menuju ke meja 2.

L. *Perancangan Design Robot Secara Keseluruhan*

Membicarakan soal robot, tidak lepas dari unsur mekanik sebagai kerangka robot. Kerangka robot pengantar makanan *line follower* ini terbuat dari plat *aluminium* dan robot ini menyerupai manusia sebagai body dasar. Dengan menggunakan penyangga paku tembak, baut mur dan *spacer*.



Gambar 8. Robot Tampak Depan

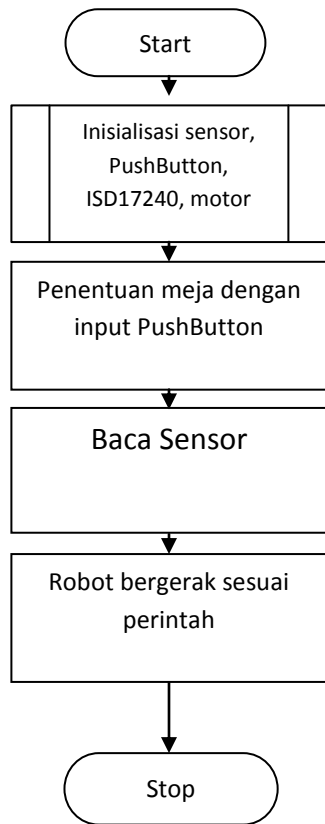


Gambar 9. Robot Tampak Samping

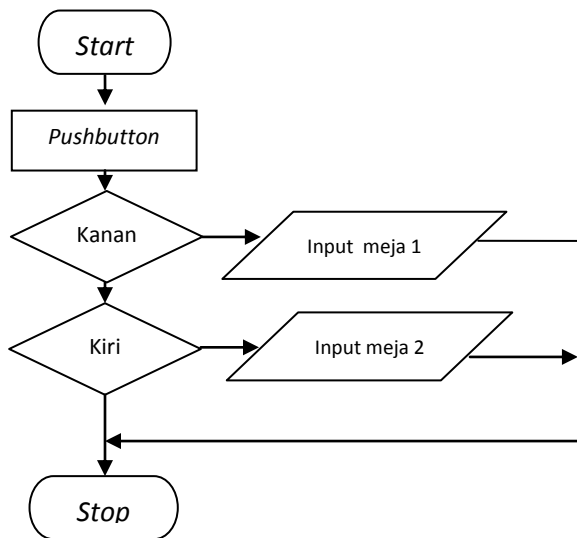
Dimana terdapat plat *acrylic* sebagai tempat sensor *proximity*, ISD17240, baterai, *driver motor*, gearbox, motor DC, Mikrokontroler, dan tempat untuk peletakan makanan. Robot terdiri dari 2 buah roda yang terhubung secara mekanik menggunakan *single gearbox* dengan motor DC, dan 2 buah roda bebas. Pada gambar 8 merupakan gambar tampak depan dan gambar 9 tampak samping dari robot.

M. *Perancangan Perangkat Lunak Pengontrol Robot Pengantar makanan*

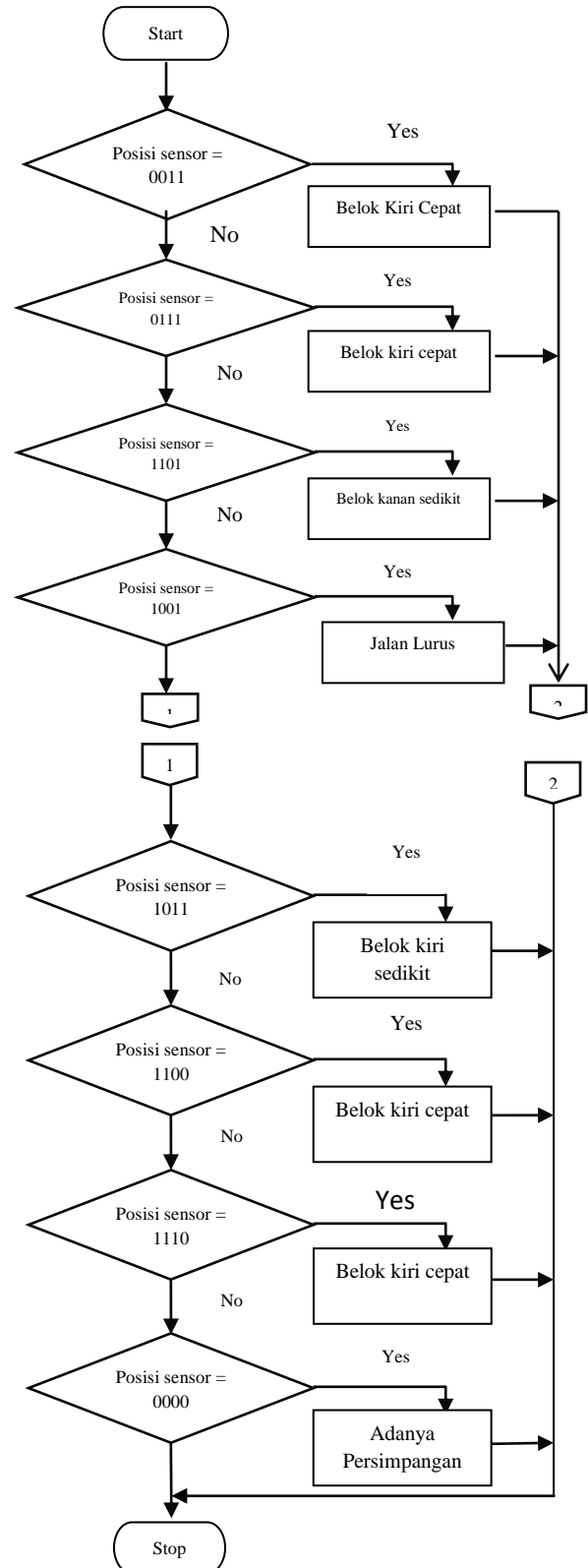
Robot pengantar makanan *Line follower* dirancang untuk mengikuti garis hitam dari titik asal sampai ke meja tujuan. Gambar 10 merupakan diagram alir yang digunakan pada perancangan perangkat lunak robot pengantar makanan *line follower*.



Gambar 10. Diagram Alir Utama



Gambar 11. Diagram Alir PushButton



Gambar 12. Diagram Alir Respon Robot Terhadap Sensor

Program utama gambar 10 akan diproses yaitu, Setelah sistem dijalankan, yang pertama kali di eksekusi ketika mikrokontroler mendapat tegangan 5 Volt, menginisialisasi pada sensor *Proximity*, ISD17240, *pushbutton*, *Driver* motor dan relay. Setelah itu penentuan meja dengan input 2 *pushbutton*, dimana robot akan menggunakan 2 pilihan jika *pushbutton* 1 ditekan maka robot akan berjalan lurus ke meja 1 sedangkan jika di tekan *pushbutton* 2 maka robot akan berjalan dan belok kiri menuju ke meja 2, kemudian mikrokontroler akan membaca sensor, dimana terdapat banyak kemungkinan sensor dalam membaca garis lintasan dan robot akan berjalan sesuai kondisi sensor dengan meja yang ditentukan, dimana ketika robot telah sampai ke meja makan maka motor DC akan mendorong makan tersebut dan mengeluarkan suara 'Selamat Menikmati' setelah itu robot kembali jika hanya mengantarkan makanan 1 meja maka sistem diberhentikan tetapi jika akan mengantarkan kemeja tujuan lain maka akan kembali ke sistem pemilihan meja.

N. Perancangan Perangkat Lunak PushButon Robot Pengantar makanan

Pada perancangan perangkat lunak robot ini, *pushbutton* digunakan sebagai input untuk menentukan tujuan robot. Pada *pushbutton* memiliki 2 input meja tujuan yaitu meja 1 dan meja 2. Pada gambar 11 merupakan diagram alir *pushbutton* arah tujuan pada robot pengantar makanan.

Dari kondisi diagram alir gambar 12 dapat dijelaskan posisi sensor 0011: menjelaskan bahwa jika sensor berada pada posisi 0011 maka robot akan merespon untuk berbelok kiri cepat karena robot keluar garis dan sedikit mengarah ke kanan, posisi sensor 0111: menjelaskan bahwa jika sensor berada pada posisi 0111 maka robot akan merespon untuk berbelok kiri cepat karena robot keluar lintasan dan terlalu mengarah ke kanan, posisi sensor 1101: menjelaskan bahwa jika sensor berada pada posisi 1101 maka robot akan merespon untuk berbelok kanan sedikit karena robot hampir keluar lintasan dan mengarah ke kiri, posisi sensor 1001: menjelaskan bahwa jika sensor berada pada posisi 1001 maka robot akan berjalan lurus karena robot dalam keadaan stabil, posisi sensor 1011: menjelaskan bahwa jika sensor berada pada posisi 1011 maka robot akan merespon untuk berbelok kiri sedikit karena robot hampir keluar lintasan dan mengarah ke kanan, posisi sensor 1100: menjelaskan bahwa jika sensor berada pada posisi 1100 maka robot akan merespon untuk berbelok kiri cepat karena robot hampir keluar lintasan karena robot terlalu mengarah ke kanan, posisi sensor 1110: menjelaskan bahwa jika sensor

berada pada posisi 1110 maka robot akan merespon untuk berbelok kiri cepat karena robot hampir keluar lintasan dan berjalan mengarah ke kanan, posisi sensor 0000: menjelaskan bahwa jika sensor berada pada posisi 0000 maka robot akan menemukan suatu persimpangan.

IV. HASIL DAN PEMBAHASAN

A. Pengujian Sensor Proximity

Pengujian sistem input pada sensor *proximity* dalam membaca garis lintasan dengan menggunakan 4 buah LED yang di hubungkan kemikrokontroler. Penggunaan LED dimaksudkan agar dapat mengetahui pembacaan garis oleh sensor. Dimana sensor S0 berada dalam garis maka LED PC0 akan menyala, dan seterusnya sesuai dengan kemungkinan pembacaan sensor pada garis lintasan. Dari percobaan yang dilakukan maka didapat hasil pembacaan sensor pada tabel VII. Dimana pada pembacaan sensor diasumsikan nilai 0 merupakan keadaan sensor mengenai garis. Sedangkan pada LED yang *on* di asumsikan LED dalam keadaan menyala.

B. Pengujian Sistem Output

Pengujian sistem *output* merupakan bagian yang terpenting pada pembuatan robot ini. Untuk roda robot dikontrol oleh *DI - Driver Motor L298N*. Rangkaian driver L298N yang berfungsi sebagai sistem kemudi motor DC salah satunya mengatur tegangan keluaran motor yang nantinya menjadi referensi untuk kecepatan motor. Untuk itu penulis menghubungkan pin EN1 dan EN2 dari driver motor ke Pin 4 dan 5 pada PORTC sehingga dari mikrokontroller akan menghasilkan nilai PWM. Pada pengujian sistem output ini terbagi atas dua tahap, tahap yang pertama yaitu menguji gerak maju dan mundur motor DC menggunakan PWM, dimana harga PWM yaitu 0 - 255. Pada table VIII merupakan hasil percobaan gerak motor.

Untuk mendefinisikan keadaan dari PORTD.0 – PORTD.3 yaitu menggunakan inisial. Di mana fungsi tiap port adalah PORTC.0 (*dirA_Ki*) merupakan fungsi maju pada motor DC 1 dalam keadaan high atau berlogika '1'. PORTC.1 (*dirB_Ki*) merupakan fungsi mundur pada motor DC 1 dalam keadaan high atau berlogika '1'. PORTC.2 (*dirC_Ka*) merupakan fungsi maju pada motor DC 2 dalam keadaan high atau berlogika '1'. PORTC.3 (*dirD_Ka*) merupakan fungsi mundur pada motor DC 2 dalam keadaan high atau berlogika '1'. PORTC.4 (*EnKi*) merupakan fungsi *enable* pada motor DC 1. PORTC.5(*EnKa*) merupakan fungsi *enable* pada motor DC 2.

TABEL VII. PEMBACAAN SENSOR MENGGUNAKAN LED

Pembacaan Sensor	Keadaan LED			
	PD0	PD1	PD2	PD3
0000	off	off	off	off
0001	off	off	off	on
0011	off	off	on	on
0111	off	on	on	on
1000	on	off	off	off
1100	on	on	off	off
1110	on	on	on	off
1001	on	off	off	on
1101	on	on	off	on
1011	on	off	on	on
1111	on	on	on	on

TABEL VIII. PENGUJIAN GERAK MOTOR DC DENGAN PWM

No	PORTD	RPWM Motor DC 1	LPWM Motor DC 2	Keadaan Motor DC	
				Motor DC 1	Motor DC 2
1	dirA_Ki atau dirB_Ki = 1 dirC_Ka atau dirD_Ka = 1	0	0	Diam	Diam
2	dirA_Ki = 1 dirD_Ka = 1	255	255	Maju cepat	Mundur cepat
3	dirA_Ki = 1 dirD_Ka = 1	0	255	Diam	Mundur cepat
4	dirA_Ki = 1 dirD_Ka = 1	255	0	Maju cepat	Diam
5	dirB_Ki = 1 dirC_Ka = 1	255	255	Mundur cepat	Maju cepat
6	dirB_Ki = 1 dirC_Ka = 1	0	255	Diam	Maju cepat
7	dirB_Ki = 1 dirC_Ka = 1	255	0	Mundur Cepat	Diam
8	dirA_Ki = 1 dirC_Ka = 1	255	255	Maju Cepat	Maju cepat
9	dirA_Ki = 1 dirC_Ka = 1	0	255	Diam	Maju Cepat
10	dirA_Ki = 1 dirC_Ka = 1	255	0	Maju cepat	Diam
11	dirB_Ki = 1 dirD_Ka = 1	255	255	Mundur cepat	Mundur Cepat
12	dirB_Ki = 1 dirD_Ka = 1	0	255	Diam	Mundur cepat
13	dirB_Ki = 1 dirD_Ka = 1	255	0	Mundur cepat	Diam

TABEL IX. PENGUJIAN MOTOR DC DENGAN PWM

Keadaan Sensor	PWM kiri (Lpwm) *	gerak motor DC 1 (Rodakiri)	PWM kanan (Rpwm) *	gerak motor DC 2 (Rodakan an)	Respon Robot Mobil
0011	50	Maju pelan	200	Maju cepat	Belok kiri cepat
0111	0	diam	200	Maju ceoat	Belok kiri cepat
1011	75	Maju pelan	200	Maju cepat	Belok kiri
1001	255	Maju cepat	255	Maju cepat	Maju lurus
1110	200	Maju cepat	0	Diam	Belok kiri cepat
1100	200	Maju cepat	50	Maju pelan	Belok kiri cepat

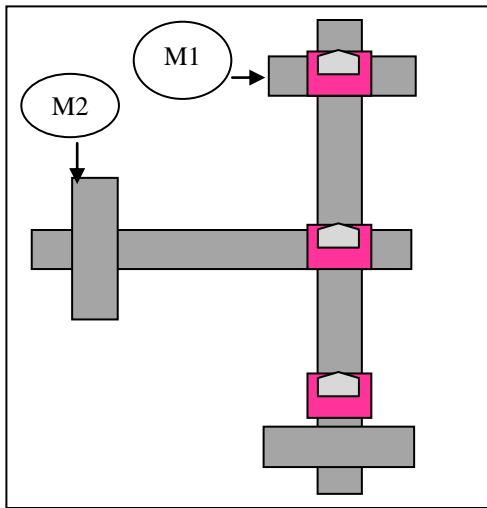
Untuk pengujian yang kedua yaitu menyesuaikan pergerakan robot sesuai keadaan sensor dalam membaca garis lintasan. Dimana robot akan memberikan respon yang berbeda sesuai dengan besar PWM sehingga memberikan kecepatan yang berbeda pada kedua motor DC robot. Dapat dilihat pada tabel IX.

C. Pengujian Robot Secara Keseluruhan

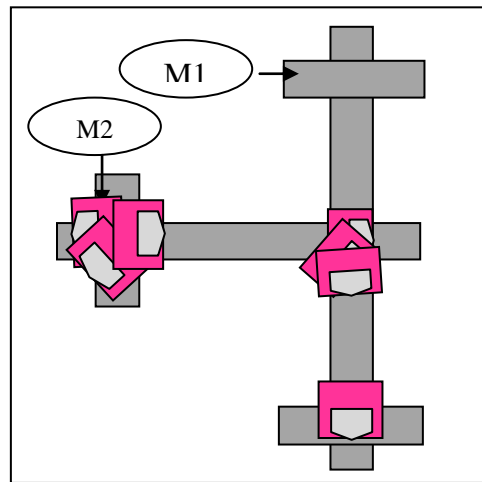
Pada pengujian robot secara keseluruhan dilakukan pada lintasan dengan tujuan untuk mengetahui bagaimana kinerja dari robot tersebut dalam mengantarkan makanan sesuai perintah. Dalam hal ini penulis melakukan pengujian 2 buah meja dengan menggunakan pushbutton sebagai inputnya. Jika tekan pushbutton 1 maka robot akan mengantarkan makanan kemeja 1 dan pushbutton 2 kemeja 2.

Pada gambar 13 robot berjalan lurus dengan melewati 1 persimpangan setelah mendapatkan persimpangan ke 2 maka robot akan berhenti dan meletakkan makanan. Setelah meletakkan makanan robot akan berputar dan kembali dengan melewati 2 persimpangan kemudian berhenti seperti gambar 14.

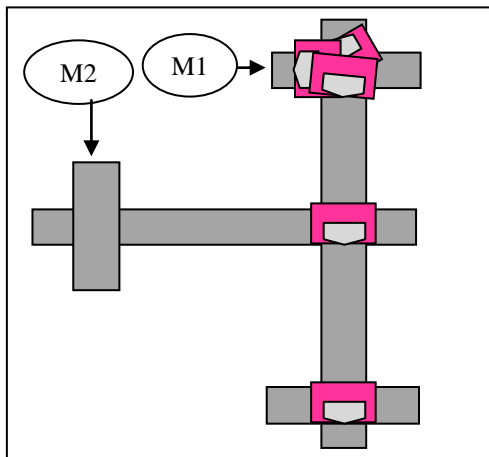
Pada gambar 15 robot ketika melewati persimpangan yang pertama robot akan belok kiri menuju kemeja 2 setelah mendapatkan persimpangan ke 2 maka robot akan berhenti dan meletakkan makanan. Setelah meletakkan makanan robot akan berputar dan kembali dengan melewati persimpangan yang pertama robot belok kanan setelah persimpangan ke 2 robot akan berhenti seperti gambar 16 Berikut merupakan tabel waktu yang ditempuh sampai ke meja tujuan kemudian kembali.



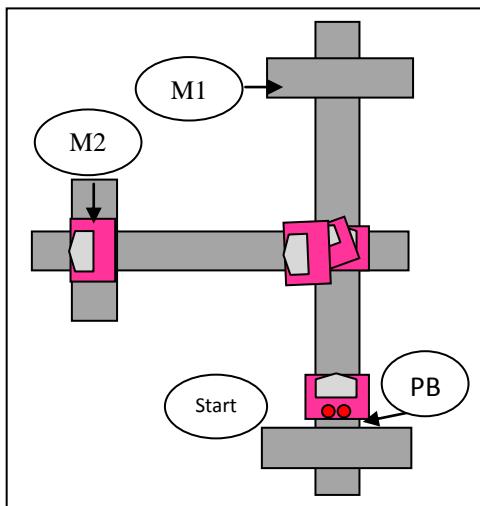
Gambar 13. Posisi Robot Menuju Meja 1



Gambar 16. Posisi Robot Kembali Dari Meja 2



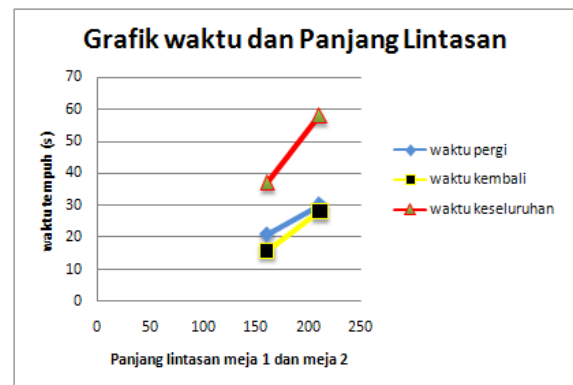
Gambar 14. Posisi Robot Kembali Dari Meja 1



Gambar 15. Posisi Robot Menuju Meja 2

TABEL X. WAKTU YANG DITEMPUH SAMPAI KEMEJA TUJUAN

No	Panjang Lintasan	Meja Tujuan	Waktu (s)		
			Pergi	Kembali	Keseluruhan
1	161 cm	Meja 1	21 s	16 s	37 s
2	211 cm	Meja 2	30 s	28 s	58 s



Gambar 17. Grafik Waktu dan Panjang lintasan robot pengantar makanan

Pada tabel X dapat dilihat waktu yang ditempuh sampai ke meja tujuan dengan grafik waktu dan panjang lintasan terdapat pada gambar 17 dengan hasil pengujian bahwa untuk meja 1 dan meja 2 waktu mengantarkan makanan lebih lama dibandingkan saat kembali menuju start, sedangkan untuk perbandingan waktu dari meja 1 dan meja 2 dapat dilihat bahwa waktu yang diperlukan untuk robot sampai di meja 2 lebih lama dibandingkan meja 1 dengan berat makanan yang dapat di bawa maksimal 3 kg.

III. PENUTUP

A. Kesimpulan

Berdasarkan penelitian dan pengujian dalam perancangan robot pengantar makanan line follower, maka dapat disimpulkan beberapa hal terkait dengan pelaksanaan dan hasil dari penelitian, mikrokontroler *DI- Smart AVR System ATMEGA 16* dengan bahasa pemrograman C Code Vision AVR dapat dipergunakan sebagai pengontrol pada robot pengantar makanan line follower. Telah dilakukan perancangan robot yang dapat bergerak menuju 2 arah tujuan yaitu lurus untuk meja 1 dan belok kiri untuk meja 2 dengan menggunakan 2 pushbutton untuk masing – masing meja, dimana program yang dibuat dapat berjalan dengan baik. Kepekaan sensor proximity dan pengaruh cahaya dari luar sangat mempengaruhi gerak robot dalam membaca garis hitam pada lintasan, dimana program yang dirancang dapat berjalan sesuai lintasan yang ditentukan. *DI-Driver Motor L298N* bisa berfungsi dengan baik, dimana driver motor tersebut bisa berperan sebagai penggerak pada robot pengantar makanan line follower dalam pengontrolan kecepatan dan arah putaran motor. Driver relay motor berfungsi baik, dimana driver relay tersebut berperan sebagai penggerak pada robot pengantar makanan dalam peletakan makanan. Dari hasil pengujian meja 1 dan meja 2, waktu yang ditempuh robot sampai ke meja 1 lebih cepat dibandingkan sampai ke meja 2.

B. Saran

Robot pengantar makanan sebaiknya dilengkapi dengan sensor jarak sebagai pendeteksi halangan jika ada orang yang lewat dalam pengantaran makanan. Sebaiknya sensor proximity photodiode dibungkus untuk kepekaan dan sensitifitas sensor. Robot pengantar makanan dapat dikembangkan untuk lintasan tujuan meja menjadi 3 atau lebih.

DAFTAR PUSTAKA

- [1] Arifianto, D. Winarno, “*Bikin Robot itu Gampang*”, Kawasan Pustaka, Jakarta Selatan.
- [2] N. R. Terry, “*Rancang Bangun Hyperfast Robot Pengikut Garis Berbasis Mikrokontroler*”, Skripsi Program S1 Teknik Elektro Universitas Sam Ratulangi., Manado, 2011.
- [3] P. M. Dwisnanto, “*Rancang Bangun Robot Cerdas Semut Menggunakan Mikrokontroler AVR Atmega 16 Untuk Menentukan Lintasan Terpendek*”, Skripsi Program S1 Teknik Elektro Universitas Sam Ratulangi, Manado, 2010.
- [4] S. R. Laksana, “*Rancang Bangun Robot Boat Navigasi tanpa awak*”, Skripsi Program S1 Teknik Elektro Universitas Sam Ratulangi, Manado, 2013.
- [5] S. T. D. Septian, “*Build your own line follower robot*”, PT. Andi, Yogyakarta, 2008.