ABSTRAK

Line Follower Robot adalah sebuah susunan benda serta rangkaian komponen elektronik yang dilengkapi dengan roda dan digerakkan oleh motor, Pengendalian kecepatan sangat bergantung pada batas putaran dan pergesekan antara ban robot dengan lantainya. Robot tersebut dirancang untuk bernavigasi dan bergerak secara otomatis mengikuti sebuah alur garis yang dibuat.

Untuk membaca garis, robot dilengkapi dengan sensor optik yang diletakkan di ujung depan dari robot tersebut. *Line Follower Robot* ini memiliki jenis dan bentuk serta memiliki beberapa sistem penggerak dan pengendali sebagai pengatur kinerja yang beraneka ragam sesuai dengan kreativitas pembuatnya. Pada perancangan proyek *Line Follower Robot* kali ini akan dibahas dan dianalisis lebih dalam terhadap sistem pengendalinya. *Software* LabVIEW.7.1 dipilih untuk digunakan sebagai tempat merancang pengendalinya yang berupa kontrol *ON/OFF*.

Kata kunci : *Line follower robot, kontrol ON/OFF, LabVIEW 7.1*

ABSTRACT

Line Follower Robot is a series of electronic component devices that equiped with the wheels and moved by the motor. Speed controlling is belong to rotation limit and wheel friction, where the robot designed to move and navigate automatically follow a line chanel made.

For detecting the line, robot was equipped by the optical sensors that put at frontside of the robot. Line Follower Robot has many kind fitur and different of controlling methode type belong to programmer creativity. At this line follower project will be more analyzed to it controlling system. LabVIEW 7.1 had been choosen as the place to build it ON/OFF controlling system.

Key words : *Line follower robot, control ON/OFF, LabVIEW 7.1*