MANUAL PROGRAM

Algoritma Kontrol PID pada Robot Pengikut Garis

Langkah – langkah penggunaan :

Proteus ISIS 7.1

- 1. Buka Aplikasi ISIS Proteus 7.1
- 2. Buka file LFRPID.DSN pada folder ISIS

Berikut merupakan tampilan saat membuka file LFRPID.DSN



Gambar 2.0 Tam[pilan desain pada file LFRPID.DSN

3. Setelah dibuka Kemudian klik kanan pada tampilan simulasi ATmega32 kemudian masukkan file LFRPID.HEX pada folder BASCOMSC.

	UZ		
3			22
	HE SE	PCB SCL	73
		PC/ISOX	
_	ALCOLD .	PC3 / CK	<u>ب</u>
12	37312	PCB / MS	<u> </u>
•		P04700	
40	PARADOR	PONIO	21
22	PAULADE)	PCB (GSC)	23
20	P121072	PC010307	23
gr 👘			
8	D144 1004	2002/0	14.
9	C100000	COLUMN THE	15
94	PASA003		18
22	PARADOR	PO2 INFO	11
	PRAMOCY	PD2 NO	18
		PD4GC/B	19
2	PERMINENTO	POBICIU	
-	BRUL I	POB KCP	
	FEB N/ 3AND	PONGE2	21
*	PERIODEAN		
<u> </u>	FE455		· ·
-	PERMOSI		l _
<u> </u>	PERMISO	AVCC	20
3	PERSON	APES	22
AT ME	G 892		
	A LEDGLA		

Gambar 2.1 Tampilan simulasi ATMEGA32

4. Kemudian jalan kan simulasi dengan menekan tombol play pada

desain ISIS proteus 7.1



Gambar 2.2 Tampilan untuk menjalankan simulator

5. Untuk pengaturan sensor tombol *switch* dapat di tekan



Gambar 2.3 Tampilan tombol switch

6. Berikut merupakan tampilan tombol menu pada simulasi



Gambar 3.4 Tampilan tombol menu

- 7. Untuk menjalankan simulasi tekan tombol 4
- 8. Untuk mensetting PID dan kecepatan tekan tombol 1,
- 9. setelah masuk pada setting tekan tombol 2,
- 10. untuk menambah variable tekan tombol 3
- 11. untuk mengurangi tekan tombol 2
- 12. untuk melanjutkan tekan tombol 1 dan akan meneruskan rutin

berikutnya.

13. Untuk meghentikan simulasi



Gambar 2.2 Tampilan untuk mmenghentikan simulator

BASCOM

- 1. Buka aplikasi Bascom Avr
- 2. Kemudian pada menu Open pilih Open file untuk membuka source

kode LFRPID.BAS

3. Untuk megkompile ke hexadecimal pilih compile atau tekan tombol F9 pada menu RUN. File ini akan menjadi LFRPID.HEX.